

LAMPIRAN A

Program pada CodeVisionAVR

A-1

```

#include <mega16.h>
#include <delay.h>
#include <stdio.h>
void main(void)
{
PORTA=0x00;
DDRA=0x00;
PORTB=0x00;
DDRB=0xFF;
PORTC=0xFF;
DDRC=0x00;
PORTD=0x00;
DDRD=0x30;
TCCR0=0x00;
TCNT0=0x00;
OCR0=0x00;

TCCR1A=0xF1;
TCCR1B=0x01;
TCNT1H=0x00;
TCNT1L=0x00;
ICR1H=0x00;
ICR1L=0x00;
OCR1AH=0x00;
OCR1AL=0x00;
OCR1BH=0x00;
OCR1BL=0x00;
ASSR=0x00;
TCCR2=0x00;
TCNT2=0x00;
OCR2=0x00;
MCUCR=0x00;
MCUCSR=0x00;
TIMSK=0x00;
ACSR=0x80;
SFIOR=0x00;

```

```

while (1)
{
    if(PINC.0 == 0)
    {
        PORTB.0=1; // m1 jalan maju
        PORTB.1=0;
        PORTB.2=1; // m2 jalan maju
        PORTB.3=0;
    }

    if(PINC.1 == 0)
    {
        PORTB.0=0; // m1 jalan mundur
        PORTB.1=1;
        PORTB.2=0; // m2 jalan mundur
        PORTB.3=1;
    }

    if(PINC.2 == 0)
    {
        PORTB.0=1; // m1 jalan maju
        PORTB.1=0;
        PORTB.2=1; // m2 jalan maju
        PORTB.3=0;
        delay_ms(10000); // maju 10 detik

        PORTB.0=1; // m1 jalan maju
        PORTB.1=0;
        PORTB.2=1; // m2 berhenti
        PORTB.3=1;
        delay_ms(5000); // belok kanan 5 detik
    }
}

```

```

if(PINC.3 == 0)
{
PORTB.0=1; // m1 jalan maju
PORTB.1=0;
PORTB.2=1; // m2 jalan maju
PORTB.3=0;
delay_ms(10000); // maju 10 detik

PORTB.0=1; // m1 jalan maju
PORTB.1=1;
PORTB.2=1; // m2 berhenti
PORTB.3=0;
delay_ms(5000); // belok kiri 5 detik
}

if(PINC.4 == 0)
{
PORTB.0=1; // m1 jalan maju
PORTB.1=0;
PORTB.2=1; // m2 jalan maju
PORTB.3=0;
delay_ms(10000); // maju 10 detik

PORTB.0=0; // m1 jalan mundur
PORTB.1=1;
PORTB.2=0; // m2 jalan mundur
PORTB.3=1;
delay_ms(10000); // mundur 10 detik

PORTB.0=1; // m1 jalan maju
PORTB.1=0;
PORTB.2=1; // m2 jalan maju
PORTB.3=0;
delay_ms(5000); // maju 5 detik

```

```

        PORTB.0=1; // m1 jalan maju
        PORTB.1=0;
        PORTB.2=1; // m2 berhenti
        PORTB.3=1;
        delay_ms(5000); // belok kanan 5 detik

        PORTB.0=1; // m1 jalan maju
        PORTB.1=0;
        PORTB.2=1; // m2 jalan maju
        PORTB.3=0;
        delay_ms(5000); // maju 5 detik

        PORTB.0=1; // m1 jalan
        PORTB.1=1;
        PORTB.2=1; // m2 berhenti
        PORTB.3=0;
        delay_ms(5000); // belok kanan 5 detik

    }
};
}

```

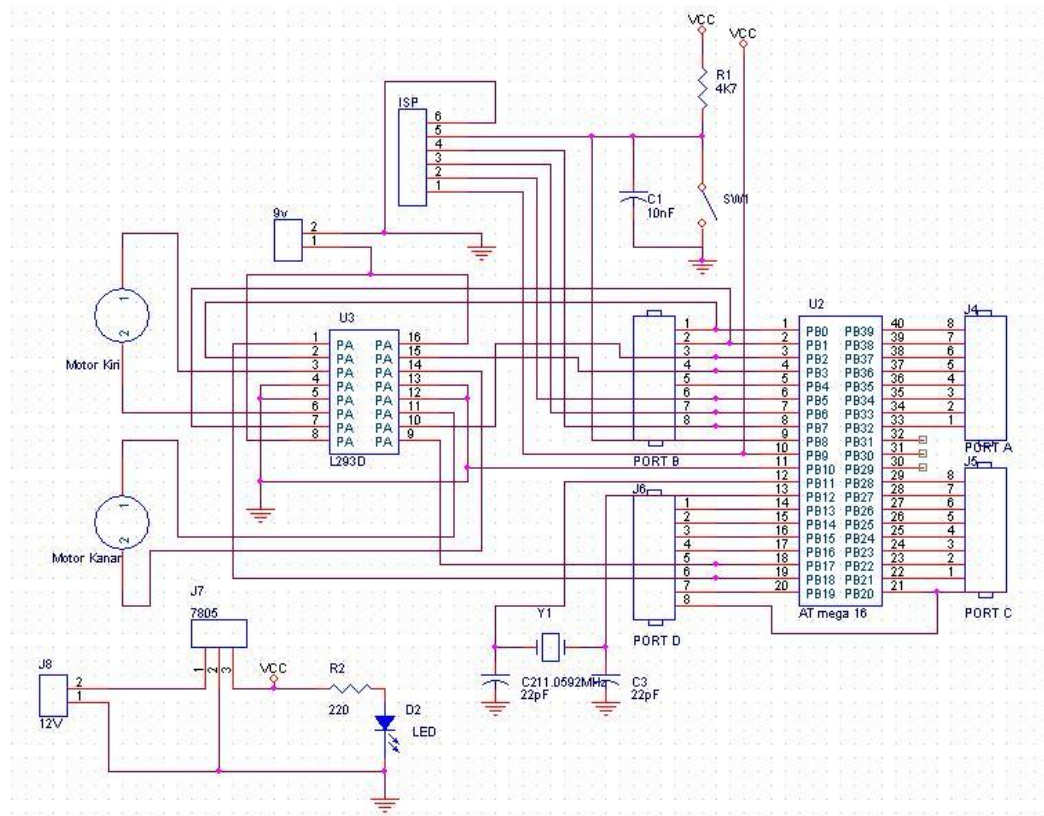
LAMPIRAN B

Gambar Rangka, Rangkaian dan Alat

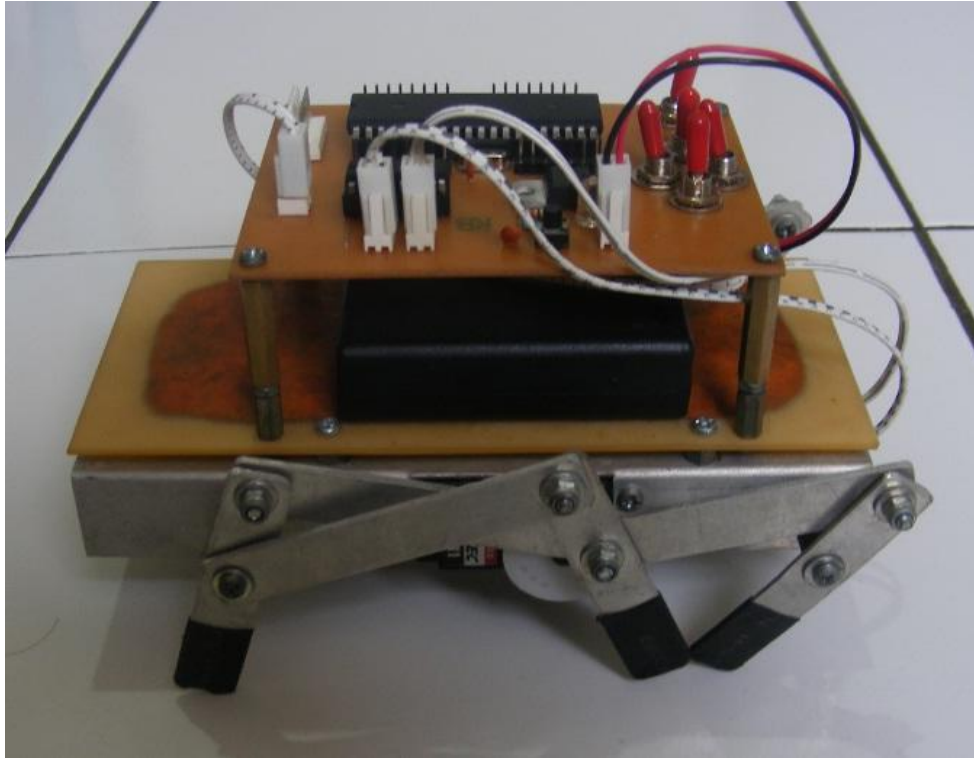
B-1



Gambar B-1 Rangka Robot



Gambar B-2 Rangkaian Mikrokontroler



Gambar B-3 Robot