

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1. Robot Mobil Roda Tiga	5
Gambar 2.2. Simbol dan Jenis <i>Limit Switch</i>	6
Gambar 2.3. Konstruksi dan Simbol <i>Limit Switch</i>	6
Gambar 2.4. Arduino Uno	8
Gambar 2.5. Motor <i>Driver</i> L298N	10
Gambar 2.6. Modul <i>Wireless</i> nRF24L01	11
Gambar 3.1. Blok Diagram Sistem	13
Gambar 3.2. Realisasi Robot Mobil Pendeteksi Kecelakaan	14
Gambar 3.3. Blok Diagram <i>Hardware</i> Sistem Robot Mobil	15
Gambar 3.4. <i>Limit Switch</i> Sensor	16
Gambar 3.5. Penempatan Sensor <i>Limit Switch</i> (Depan)	16
Gambar 3.6. Modul <i>Wireless</i> nRF24L01	17
Gambar 3.7. Sensor <i>Rotary Encoder</i>	17
Gambar 3.8. Catu Daya.....	18
Gambar 3.9. Pemasangan Sensor <i>Limit Switch</i> pada Robot Mobil.....	19
Gambar 3.10. <i>Wiring</i> nRF24L01 ke Arduino Uno	20
Gambar 3.11. Pemasangan <i>Rotary Encoder</i> pada Robot Mobil	21
Gambar 3.12. <i>Flow Chart</i> Sistem	22
Gambar 3.13. Perancangan Mobil 1 dan Mobil 2	22
Gambar 4.1. Diagram Blok Pengujian <i>Limit Switch</i>	24
Gambar 4.2. Grafik <i>Delay</i> Pengiriman Data Sensor A dengan Parameter Jarak	29
Gambar 4.3. Grafik <i>Delay</i> Pengiriman Data Sensor B dengan Parameter Jarak	33
Gambar 4.4. Grafik <i>Delay</i> Pengiriman Data Sensor C dengan Parameter Jarak	36
Gambar 4.5. Grafik <i>Delay</i> Pengiriman Data Sensor D dengan Parameter Jarak	40
Gambar 4.6. Gambar Jarak Aman untuk Kendaraan Kondisi Jalan Basah Menurut <i>RSA</i>	41
Gambar 4.7. Gambar Jarak Aman untuk Kendaraan Kondisi Jalan Basah Menurut <i>RSA</i>	42