

DAFTAR GAMBAR

GAMBAR 2.1 SEGWAY.....	5
GAMBAR 2.2 SENSOR ACCELEROMETER	6
GAMBAR 2.3 KONTRUKSI SENSOR GYROSCOPE	7
GAMBAR 2.4 <i>INERTIAL MEASUREMENT UNIT</i> (IMU)[2]	8
GAMBAR 2.5 MODUL <i>DRIVER</i> EMS 30 A <i>H-BRIDGE</i>	9
GAMBAR 2.6 ARDUINO MEGA 2560.....	10
GAMBAR 2.7 MOTOR DC 12 VOLT	11
GAMBAR 2.8 SKEMA PEMBANGKIT LISTRIK TENAGA SURYA	12
GAMBAR 2.9 BALANCING ROBOT BERODA DUA MENYEIMBANGKAN DIRI[2].....	13
GAMBAR 2.10 GRAFIK DAN NOTASI MATEMATIKA DARI FUNGSI SEGITIGA	15
GAMBAR 2.11 GRAFIK DAN NOTASI MATEMATIKA DARI FUNGSI TRAPESIUM.....	15
GAMBAR 2.12 BLOK SISTEM <i>FUZZY</i>	16
GAMBAR 2.13 SKEMA ALGORITMA KALMAN FILTER	21
GAMBAR 3.1 BLOK DIAGRAM.....	22
GAMBAR 3.2 <i>FLOW CHART</i> SISTEM.....	23
GAMBAR 3.3 KENDARAAN KESEIMBANGAN DARI DEPAN DAN SAMPING.....	24
GAMBAR 3.4 BODY KENDARAAN.....	25
GAMBAR 3.5 KONTRUKSI RASIO <i>GEAR</i>	26
GAMBAR 3.6 BENTUK TRANSMISI <i>GEAR</i> PADA KENDARAAN KESEIMBANGAN.....	26
GAMBAR 3.7 KANOPI PANEL SURYA.....	27
GAMBAR 3.8 ALUR KERJA PERANGKAT.....	28
GAMBAR 3.9 SKEMA ALGORITMA KALMAN FILTER	30
GAMBAR 3.10 PERANCANGAN <i>FUZZY LOGIC</i>	33
GAMBAR 3.11 <i>ERROR</i> DAN <i>NEGATIF ERROR</i>	34
GAMBAR 3.12 <i>RULES INFERENCE</i>	35
GAMBAR 3.13 SIMULASI <i>OUPUT FUZZY</i>	37
GAMBAR 4.1 GRAFIK <i>ACCELERO</i> DAN <i>GYRO</i> PADA SUMBU X	38
GAMBAR 4.2 GRAFIK <i>ACCELERO</i> DAN <i>GYRO</i> PADA SUMBU Y	39
GAMBAR 4.3 GRAFIK <i>ACCELERO</i> DAN <i>GYRO</i> PADA SUMBU Z.....	39
GAMBAR 4.4 PEMBACAAN SUDUT DAN PWM	46