

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Pathplanning a) 4 star, b) 8 star , c)16 star	5
Gambar 2.2 Representasi Linier Naik	7
Gambar 2.3 Representasi Linier Turun	7
Gambar 2.4 Representasi kurva segitiga	8
Gambar 2.5 Roboboat.....	9
Gambar 2.6 Raspberry Pi	10
Gambar 2.7 Tp-link WN722N.....	11
Gambar 2.8 arduino mega	11
Gambar 2.9 kamera Logitech	12
Gambar 2.10 brushless motor DC	13
Gambar 2.11 Electronic Speed Controls	13
Gambar 2.12 batterai Li-Po	13
Gambar 2.13 HMC58805L.....	14
Gambar 2.14 Triangulasi	14
Gambar 2.15 GPS U-Blox.....	15
Gambar 2.16 Motor Servo	16
Gambar 3.1 Diagram Kontrol Sistem FLC.....	17
Gambar 3.2 Diagram Kontrol Sistem pathplanning.....	17
Gambar 3.3 Blok Diagram Sistem.....	18
Gambar 3.4 Blok Catu Daya	19
Gambar 3.5 Diagram Alir Sistem	19
Gambar 3.6 Pathplanning	21
Gambar 3.7 Segitiga	22
Gambar 3.8 Keadaan GPS situ techno	23
Gambar 3.9 Keadaan GPS situ techno setelah konversi.....	23
Gambar 3.10 Utara	24
Gambar 3.11 Selatan.....	25
Gambar 3.12 Barat.....	25
Gambar 3.13 Timur	27
Gambar 3.14 pembagian awal daerah kompas	27
Gambar 3.15 tahapan fuzzy.....	28

Gambar 3.16 Fungsi keanggotaan error	28
Gambar 3.17 Fungsi keanggotaan delta error.....	29
Gambar 3.18 Variable output	30
Gambar 3.19 Keluaran fuzzy Matlab	30
Gambar 3.20 defuzzifikasi MATLAB.....	30
Gambar 3.21 Diagram Alir GUI.....	31
Gambar 3.22 Tampilan GUI.....	32
Gambar 4.1 Pengujian komunikasi 1	34
Gambar 4.2 Pengujian komunikasi 2.....	34
Gambar 4.3 Pengujian komunikasi 3.....	35
Gambar 4.4 Hasil fuzzy pada pengujian 1	36
Gambar 4.5 Hasil fuzzy pada MATLAB 1	36
Gambar 4.6 Grafik respon fuzzy terhadap waktu 1	36
Gambar 4.7 keluaran fuzzy pengujian 2.....	37
Gambar 4.8 Hasil fuzzy pada MATLAB 2.....	37
Gambar 4.9 Grafik respon fuzzy terhadap waktu 2.....	38
Gambar 4.10 Skenario 1	39
Gambar 4.11 Grafik jarak error skenario 1.....	41
Gambar 4.12 skenario 2.....	41
Gambar 4.13 Grafik error skenario 2.....	43
Gambar 4.14 skenario 3	43
Gambar 4.15 Grafik error skenario 3.....	46