

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1	Konsep mekanik robot	5
Gambar 2.2	Konsep <i>differential drive</i>	6
Gambar 2.3	Spesifikasi sensor <i>optocoupler</i>	7
Gambar 2.4	Modul <i>bluetooth hc-05</i>	8
Gambar 2.5	Atmega218a	9
Gambar 2.6	Spesifikasi atmega 128a	10
Gambar 2.7	Pin konfigurasi atmega128a	11
Gambar 2.8	Pada pwm (<i>pulse width modulation duty cycle</i>)	13
Gambar 2.9	Motor dc MY 1025	15
Gambar 3.1	Blok diagram sistem	17
Gambar 3.2	Blok diagram sistem kontrol	18
Gambar 3.3	Konfigurasi pin <i>hardware</i> sistem kontrol	19
Gambar 3.4	Gambaran sistem mekanik pada kedua roda depan	21
Gambar 3.5	Diagram alir sistem	23
Gambar 3.6	Diagram alir perhitungan rpm	24
Gambar 3.7	Rangkaian paralel baterai	27
Gambar 3.8	Penerapan rangkain paralel pada baterai	28
Gambar 4.1	Skema pengukuran tegangan	43
Gambar 4.2	Skema pengukuran arus	43