

DAFTAR ISTILAH

<i>Noise</i>	: Nilai atau sinyal gangguan yang tidak diharapkan.
Robot	: Alat mekanik yang dapat melakukan tugas fisik dengan otomatis karena menggunakan kecerdasan buatan.
Sensor	: Pengubah besaran lain menjadi besaran listrik.
Tranduser	: Pengubah besaran lain ke besaran lainnya.
<i>Fuzzy logic</i>	: Logika pengontrolan sistem yang termasuk pada kecerdasan buatan.
<i>Gyroscope</i>	: Sensor kecepatan sudut.
<i>Accelerometer</i>	: Sensor percepatan gravitasi.
<i>Complementary filter</i>	: Filter yang digunakan untuk mengurangi <i>noise</i> pada pembacaan nilai sensor <i>gyroscope</i> dan <i>accelerometer</i> .
Volt	: Satuan besaran tegangan listrik.
°	: Derajat
Fungsi keanggotaan	: Pemetaan nilai <i>input/output</i> pada nilai keanggotaannya.
Linguistik	: Rentang nilai pada fungsi keanggotaan <i>fuzzy logic</i> .
Fuzzifikasi	: Pengubahan bentuk tegas (<i>crisp</i>) ke bentuk linguistic.
<i>Fuzzy rules</i>	: Aturan-aturan untuk pemetaan input ke output.
<i>Fuzzy Inference</i>	: Proses penalaran pada logika <i>fuzzy</i> .
Defuzzifikasi	: Pengubahan bentuk <i>fuzzy</i> ke bentuk tegas (<i>crisp</i>).
<i>Accel_scale</i>	: Koefisien untuk penskalaan <i>accelerometer</i> .
<i>Gyro_scale</i>	: Koefisien untuk penskalaan <i>gyroscope</i> .
<i>Master</i>	: Pengendali komunikasi I2C.
<i>Slave</i>	: Target IC yang akan dikendalikan oleh <i>master</i> pada komunikasi I2C.