

DAFTAR GAMBAR

Gambar 1 2 Metode Pengerjaan RONER	3
Gambar 2 1 Layout, Pin Out, Logo Raspberry Pi	6
Gambar 2 2 Logo Ubuntu Mate, Interface Ubuntu Mate	7
Gambar 2 3 Logo Robot Operating System.....	7
Gambar 2 4 Layout, Pin Out Arduino Mega	8
Gambar 2 5 Interface Arduino IDE	10
Gambar 2 6 Sensor Ultrasonik	11
Gambar 2 7 Cara Kerja Sensor Ultrasonik.....	12
Gambar 2 8 Rangkaian Sederhana Sensor Ultrasonik	13
Gambar 2 9 Light Detection and Ranging	13
Gambar 3 1 Gambaran Sistem Saat Ini	14
Gambar 3 2 Sistem Mapping yang digunakan	15
Gambar 3 3 Blok Diagram Sistem Usulan	16
Gambar 3 4 Flowchart Sistem Saat ini	17
Gambar 4 1 Diagram Implementasi Sensor	21
Gambar 4 2 Langkah – Langkah Instalasi ROS.....	21
Gambar 4 3 Datasheet dan Pin Konfigurasi Sensor Ultrasonik	23
Gambar 4 4 RONER Ketika Maju	26
Gambar 4 5 RONER Ketika akan Berbelok	26
Gambar 4 6 RONER Setelah Belok Kanan dan Kembali Ke Posisi Semula.....	27
Gambar 4 7 Tampilan Nilai Sensor Ultrasonik	27
Gambar 4 8 Pengujian Sensor LIDAR dengan ROS.....	28
Gambar 4 9 Pengujian Sensor LIDAR di Windows	29
Gambar 4 10 Ruangannya Pengujian Sensor LIDAR	29