

DAFTAR ISI

KATA PENGANTAR	i
ABSTRAK	iii
ABSTRACT	iv
DAFTAR ISI	v
DAFTAR GAMBAR	viii
DAFTAR TABEL	x
DAFTAR LAMPIRAN	xi
BAB 1 PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Rumusan Masalah.....	2
1.3 Tujuan	2
1.4 Batasan Masalah	2
1.5 Definisi Operasional	3
1.6 Metode Pengerjaan	3
1.6.1 Penetapan kriteria Evaluasi	3
1.6.2 Analisis dan perancangan	3
1.6.3 Pembangunan sistem.....	3
1.7 Jadwal Pengerjaan	4
BAB 2 TINJAUAN PUSTAKA	5
2.1 Membandingkan jurnal orang dengan royek akhir yang akan kita buat	5
2.2 Driver motor IBT_2	6
2.3 Motor <i>OmniWhels</i>	7
2.4 Arduino Mega	8
2.5 Arduino IDE	9

BAB 3 ANALISIS DAN PERANCANGAN.....	10
3.1 Analisis	10
3.1.1 Gambaran Sistem Saat Ini (atau Produk)	10
3.1.2 Blok Diagram Sistem Saat Ini	10
3.1.2 Flowchart Saat Ini	11
3.2 Perancangan Sistem Usulan	12
3.2.1 Gambaran Sistem Baru/Usulan	12
3.2.2 Blok Diagram dari Sistem Baru/Usulan	13
3.2.2 Blok Diagram dari Sistem Baru/Usulan	13
3.2.4 Flowchart Sistem Baru/Usulan	14
3.3 Skenario Pengujian	15
3.3.1 Pengujian Motor driver IBT_2	15
3.3.2 Pengujian Motor <i>Omni Wheels</i>	15
3.3.3 Pengujian Motor dengan gyroscope	15
3.3.4 Pengujian Motor dengan sensor ping.....	15
3.3.5 Pengujian Pengiriman Data	15
3.3.6 Pengujian Jarak	16
BAB 4 IMPLEMENTASI DAN PENGUJIAN	17
4.1 Implementasi	17
4.1.1 Pemasangan Komponen	17
4.2 Pengujian	18
4.2.1 Pengujian 1 motor	19
4.2.2 Pengujian dengan 2 motor	20
4.2.3 Pengujian dengan 4 motor	22
4.2.4 Pengujian Pengiriman Data	48

4.2.5	Pengujian Jarak	24
BAB 5 KESIMPULAN DAN SARAN		25
5.1	Kesimpulan	25
5.2	Saran	26
DAFTAR PUSTAKA		27
LAMPIRAN.....		27