

## DAFTAR GAMBAR

---

|                                                                 |    |
|-----------------------------------------------------------------|----|
| Gambar 2. 1 Sensor Kompas HMC5883L .....                        | 8  |
| Gambar 2. 2 Frame pada robot .....                              | 9  |
| Gambar 2. 3 Arduino Mega 2560 .....                             | 10 |
| Gambar 3. 1 <i>Mapping System</i> .....                         | 18 |
| Gambar 3. 3 Sumbu Ax dan Ay .....                               | 19 |
| Gambar 3. 2 Kinematika Roner .....                              | 19 |
| Gambar 4. 1 Diagram Blok Langkah Pengerjaan .....               | 30 |
| Gambar 4. 2 Grafik Sumbu X Pada Sensor HMC5883L .....           | 33 |
| Gambar 4. 3 Grafik Sumbu Y Pada Sensor HMC5883L .....           | 33 |
| Gambar 4. 4 Grafik Sumbu Z Pada Sensor HMC5883L .....           | 34 |
| Gambar 4. 5 Grafik Sumbu X Pada Sensor HMC5883L (Dinamis) ..... | 38 |
| Gambar 4. 6 Grafik Sumbu Y (Dinamis) .....                      | 38 |
| Gambar 4. 7 Grafik Sumbu Z (Dinamis) .....                      | 38 |