

DAFTAR GAMBAR

Gambar II- 1 Struktur Penyusun <i>Ackerman Steering</i>	19
Gambar II- 2 Grafik PWM.....	19
Gambar II- 3 Diagram Blok FLC.....	20
Gambar II- 4 Fungsi Keanggotaan Segitiga	21
Gambar II- 5 Fungsi Keanggotaan Trapesium	21
Gambar III- 1 Diagram Blok Sistem.....	23
Gambar III- 2 Bagian Penyusun Sistem <i>Ackerman Steering</i>	24
Gambar III- 3 Bagian Sistem Pengerak Roda Belakang.....	25
Gambar III- 4 <i>Gear Ratio</i>	25
Gambar III- 5 Ukuran Robot Mobil.....	26
Gambar III- 6 Rangkaian Elektronik Robot Mobil	27
Gambar III- 7 (a) Software Matlab (b) Arduino IDE	29
Gambar III- 8 Fungsi Keanggotaan ME	30
Gambar III- 9 Fungsi Keanggotaan SB	31
Gambar III- 10 Fungsi Keanggotaan Jarak.....	31
Gambar III- 11 Grafik <i>Output</i> Sudut Servo	32
Gambar III- 12 Grafik <i>Output</i> Nilai PWM	32
Gambar III- 13 Hasil Dfuzzyfikasi Pada Simulasi	34
Gambar III- 14 Diagram Alir Algoritma Pemrograman	35
Gambar IV- 1 (a) Pengujian RPM dan Tegangan (b) Pengujian Kecepatan	38
Gambar IV- 2 Grafik Hubungan RPM dengan PWM	39
Gambar IV- 3 Grafik Hubungan Tegangan dengan PWM	39
Gambar IV- 4 Grafik Hubungan Kecepatan dengan PWM	40
Gambar IV- 5 Pengujian Sudut Belok (a) Belokan kanan (b) Belokan Kiri	41
Gambar IV- 6 Pengujian Penyimpangan Lintasan (a) Lintasan Lurus (b) Lintasan Belok	42
Gambar IV- 7 Pengujian Jarak Berhenti pada (a) Lampu Lalu Lintas (b) Hambatan	42