

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Diagram Sistem Robotik	5
Gambar 2.2 Diagram Sistem Kontrol Robotik	5
Gambar 2.3 Koordinat dari Mobile Robot	6
Gambar 2.4 Sistem pergerakan mobile robot	7
Gambar 2. 5 Ilustrasi Fisik Robot	9
Gambar 2. 6 Metoda Trigonometri	10
Gambar 2. 7 Kasus sistem mobile robot	11
Gambar 3.1 Diagram Blok Sistem Mobile Robot	14
Gambar 3.2 Diagram Alir Sistem	16
Gambar 3.3 Raspberry Pi 3	18
Gambar 3.4 Logitech C930e	18
Gambar 3.5 Driver Motor L298N	19
Gambar 3.6 Motor DC dan Encoder	20
Gambar 3.7 Motor Servo AX-12A	21
Gambar 3.8 (a) Robot Tampak Atas. (b) Robot Tampak Samping	21
Gambar 3. 9 Tampilan Robot Tampak Atas	22
Gambar 3. 10 Tampilan Robot Tampak Samping	22
Gambar 3. 11 Tampilan Robot Tampak Depan	23
Gambar 3. 12 Tampilan Robot Tampak Belakang	23
Gambar 3. 13 Tampilan Awal Aplikasi Putty	24
Gambar 3. 14 Tampilan Putty setelah Terakses	24
Gambar 4. 1 Ilustrasi Pencarian Jarak	25
Gambar 4. 2 Pengujian Jarak	25
Gambar 4. 3 Graph Pengujian 10cm	26
Gambar 4. 4 Graph Pengujian 15cm	26
Gambar 4. 5 Graph Pengujian 20cm	27
Gambar 4. 6 Graph Pengujian 25cm	27
Gambar 4. 7 Graph Pengujian 30cm	28
Gambar 4. 8 Pengujian dengan Objek Diam	30

Gambar 4. 9 Pengujian dengan Jarak 10cm	30
Gambar 4. 10 Pengujian dengan Jarak 20cm	31
Gambar 4. 11 Pengujian dengan Jarak 30cm	31
Gambar 4. 12 Pengujian dengan Jarak 40cm	32
Gambar 4. 13 Pengujian dengan Jarak 50cm	32
Gambar 4. 14 Pengujian 5 detik	34
Gambar 4. 15 Pengujian 10 detik	34
Gambar 4. 16 Pengujian 15 detik	35
Gambar 4. 17 Pengujian dengan Objek Bergerak	35