

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2. 1. <i>Mobile Robot</i>	5
Gambar 2. 2 <i>Raspberry Pi</i>	6
Gambar 2. 3 Pin GPION pada <i>Raspberry Pi 3 B+</i>	7
Gambar 2. 4 L298N	8
Gambar 2. 5 Sinyal PWM.....	11
Gambar 2. 6 Rangkaian PWM analog	11
Gambar 2. 7 Pembentuk Sinyal PWM.....	11
Gambar 2. 8 Sinyal PWM dan Persamaan V_{out} PWM	12
Gambar 2. 9 Vrata-rata Sinyal PWM.....	13
Gambar 2. 10 <i>Duty Cycle</i> dan Resolusi PWM.....	13
Gambar 2. 11 Tegangan pada <i>Duty Cycle</i>	14
Gambar 2. 12 Pi Kamera	15
Gambar 2. 13 Sensor Ultrasonik.....	16
Gambar 2. 14 Tx dan Rx pada ultrasonik	16
Gambar 2. 15 Modul GPS.....	18
Gambar 2. 16 VNC <i>Viewer</i>	20
Gambar 2. 17 <i>Python</i>	21
Gambar 2. 18 MIT APP INVENTOR	21
Gambar 3. 1 Perancangan Blok sistem keseluruhan sistem pada <i>Mobile robot</i>	22
Gambar 3. 4 Kodingan pada <i>Mobile</i>	27
Gambar 3. 5 <i>Flowchart</i> pada Kamera.....	28
Gambar 3. 6 Skema Fungsional pada Bagian Kamera	29
Gambar 3. 7 Kodingan pada Kamera <i>Raspberry Pi</i>	30
Gambar 3. 8 <i>Flowchart</i> GSM	30
Gambar 3. 9 Rangkaian GPS NEO-7 M-0-000 ke <i>Raspberry Pi</i>	31
Gambar 3. 10 Kodingan GPS.....	32
Gambar 3. 11 Sistem Kerja pada Ultrasonik	33
Gambar 3. 12 Skema pada Ultrasonik	34
Gambar 3. 13 Kodingan Ultrasonik	34
Gambar 3. 14 <i>Flowchart</i> pada MIT Inventor pada <i>Smartphone</i>	36

Gambar 3. 15 Tampilan pada MIT Inventor	37
Gambar 3. 16 Kodingan Pada Pengendali menggunakan MIT Inventor	38