

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	ii
HALAMAN PERNYATAAN ORSINALITAS	iii
ABSTRAK.....	iv
<i>ABSTRACT</i>	v
KATA PENGANTAR	vi
UCAPAN TERIMA KASIH.....	vii
DAFTAR TABEL.....	x
DAFTAR GAMBAR	xi
DAFTAR SINGKATAN	i
DAFTAR ISTILAH	ii
BAB I PENDAHULUAN.....	1
1.1. Latar Belakang	1
1.2. Tujuan dan Manfaat	2
1.3 Rumusan Masalah	2
1.4 Batasan Masalah.....	2
1.5 Metodologi	3
1.6 Sistematika Penulisan.....	4
BAB II DASAR TEORI	5
2.1 <i>Mobile Robot</i>	5
2.2 Perangkat Keras.....	5
2.2.1 <i>Raspberry Pi</i>	5
2.2.2 L298N	8
2.2.3 <i>Motor DC Gearbox</i>	9
2.2.4 PWM.....	10
2.2.5 Modul Kamera	15

2.2.6	Sensor Ultrasonik	15
2.2.7	Modul GPS	17
2.3	Perangkat Lunaks.	20
2.3.1	VNC.....	20
2.3.2	<i>Python</i>	20
2.3.3	<i>MIT APP INVENTOR</i>	21
BAB III PERANCANGAN SISTEM.....		22
3.1	Perancangan <i>Mobile Robot</i> dan Pengendali.....	22
3.2	Sketsa pada <i>Mobile</i>	23
3.3	<i>Flowchart</i> pada Kamera	28
3.4	<i>Flowchart GPS</i>	30
3.4	<i>Flowchart Ultrasonik</i>	33
3.5	<i>Flowchart</i> pada <i>MIT Inventor</i>	35
BAB IV HASIL PENELITIAN DAN ANALISIS		39
4.1	Pengujian <i>Mobile Robot</i>	39
4.2	Pengujian Kamera <i>Raspberry Pi v2</i>	41
4.3	Modul GPS.....	42
4.4	Pengujian dan Analisa Sensor Jarak.....	43
4.7	Pengukuran dan Analisa Jarak yang dicapai dari <i>Mobile Robot</i>	45
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN		47
5.1	Kesimpulan.....	47
5.2	Saran.....	47
DAFTAR PUSTAKA		48
LAMPIRAN KUESIONER		50