

DAFTAR GAMBAR

Gambar 1 Komponen Perangkat Keras (3D) Tampak Atas	9
Gambar 2 Komponen Perangkat Keras (3D) Tampak Samping	10
Gambar 3 Skematik Sistem	10
Gambar 4 Blok Diagram Perangkat Keras (<i>Hardware</i>)	12
Gambar 5 Pengambilan Data Sensor <i>IR Obstacle Avoidance</i>	15
Gambar 6 Proses Pengujian Sensor Kecepatan LM393	16
Gambar 7 Hasil <i>Encoder</i> tidak berhasil	18
Gambar 8 Hasil Pengujian <i>Response Time</i> Aplikasi Cleanbot.....	20
Gambar 9 Hasil Pengujian Telusur Ruangan	21
Gambar 10 Ruangan di tebarkan serpihan gabus	22
Gambar 11 Ruangan yang sudah dibersihkan cleanbot.....	22
Gambar 12 Gabus terhisap oleh <i>vaccum</i>	23
Gambar 13 Hasil Perhitungan Algoritma A* ukuran 6x6.....	24
Gambar 14 Hasil Perhitungan Algoritma A* ukuran 6x5	26
Gambar 15 Aplikasi Cleanbot	31
Gambar 16 Prototipe Cleanbot	31
Gambar 17 Cleanbot berada di titik awal	32
Gambar 18 Cleanbot berada di titik akhir	32
Gambar 19 Cleanbot kembali ke posisi awal penyimpanan.....	32
Gambar 20 Perhitungan A* Ruangan 6x6 dengan Titik Akhir (1,6)	33
Gambar 21 Perhitungan A* Ruangan 6x6 Titik (1,5)	33
Gambar 22 Perhitungan A* Ruangan 6x6 Titik (1,4)	34
Gambar 23 Perhitungan A* Ruangan 6x6 Titik (1,3)	34
Gambar 24 Perhitungan A* Ruangan 6x6 Titik (1,2)	35
Gambar 25 Perhitungan A* Ruangan 6x6 Titik (1,1)	35
Gambar 26 Perhitungan A* Ruangan 6x5 Titik (6,5)	35
Gambar 27 Perhitungan A* Ruangan 6x5 Titik (5,5)	36
Gambar 28 Perhitungan A* Ruangan 6x5 Titik (4,5)	36
Gambar 29 Perhitungan A* Ruangan 6x5 Titik (3,5)	36
Gambar 30 Perhitungan A* Ruangan 6x5 Titik (3,4)	37
Gambar 31 Perhitungan A* Ruangan 6x5 Titik (3,3)	37
Gambar 32 Perhitungan A* Ruangan 6x5 Titik (2,3)	37
Gambar 33 Perhitungan A* Ruangan 6x5 Titik (2,2)	38
Gambar 34 Perhitungan A* Ruangan 6x5 Titik (1,2)	38
Gambar 35 Perhitungan A* Ruangan 6x5 Titik awal (1,1).....	38