

DAFTAR GAMBAR

Gambar II-1 Bentuk Umum Ball on Plate.....	4
Gambar II-2 Komponen di Dalam Motor Servo [1]	5
Gambar II-3 Motor Servo [2]	5
Gambar II-4 Pergerakan PWM terhadap Sudut Kemiringan [3]	6
Gambar II-5 Blok Diagram <i>Fuzzy Logic</i> [4].....	7
Gambar II-6 Proses Pengolahan Citra.....	8
Gambar II-7 Koordinat Representasi Citra [5].....	9
Gambar III-1 Desain Keseluruhan Sistem <i>Ball and Plate</i>	10
Gambar III-2 Logitech C270 HD Webcam [6]	11
Gambar III-3 Personal Computer [7]	12
Gambar III-4 Arduino UNO [7].....	12
Gambar III-5 Motor servo MG966R [2]	13
Gambar III-6 Diagram Blok Sistem.....	14
Gambar III-7 Diagram Alir Perangkat Lunak <i>Set Point 250</i>	15
Gambar III-8 Diagram Alir Perangkat Lunak <i>Set Point Trajectory</i>	16
Gambar III-9 Diagram Alir Perangkat Lunak <i>Set Point Trajectory</i>	17
Gambar IV-1 Grafik Pengujian Respon saat <i>Set Point</i> Tetap.....	19
Gambar IV-2 Grafik Pengujian Respon saat <i>Set Point</i> Tetap (250) diberikan Gangguan	20
Gambar IV-3 Respon Sistem Servo untuk <i>Set Point 250</i>	21
Gambar IV-4 Grafik Pengujian Respon saat <i>Set Point</i> Berbeda.....	21
Gambar IV-5 Hasil Respon Perpindahan <i>Set Point</i> 4 Titik Koordinat pada Percobaan Pertama	22
Gambar IV-6 Hasil Respon Perpindahan <i>Set Point</i> 4 Titik Koordinat pada Percobaan Kedua.....	23
Gambar IV-7 Hasil Respon Perpindahan <i>Set Point</i> 4 Titik Koordinat pada Percobaan Ketiga	24