

## DAFTAR GAMBAR

Gambar II-1 Desain Konsep Solusi Robot Otonom .....	6
Gambar II-2 Konfigurasi Umum <i>Mobile Robot</i> .....	7
Gambar II-3 Model Ekuivalen Rangkaian Motor DC .....	8
Gambar II-4 <i>Duty Cycle</i> PWM .....	11
Gambar III-1 Diagram Blok Sistem.....	14
Gambar III-2 Diagram Alir Keseluruhan Sistem.....	15
Gambar III-3 Diagram Alir Robot Gerak Lurus (Lanjutan) .....	17
Gambar III-4 Diagram Alir Robot Belok Kanan dan Kiri .....	18
Gambar III-9 Skematik Wiring Perangkat Keras Robot.....	19
Gambar III-10 Desain 3D Robot.....	20
Gambar III-11 Bagian Depan dan Belakang Robot.....	21
Gambar III-12 Bagian Samping dan Atas Robot .....	22
Gambar III-13 Tampilan Awal Aplikasi Putty .....	23
Gambar III-14 Jalur roda ketika robot berbelok .....	24
Gambar IV-1 Grafik Jarak Tempuh Robot dengan Jarak Masukan 50 cm.....	25
Gambar IV-2 Grafik Jarak Tempuh Robot dengan Jarak Masukan 100 cm.....	26
Gambar IV-3 Grafik Jarak Tempuh Robot dengan Jarak Masukan 150 cm.....	27
Gambar IV-4 Grafik Kecepatan Robot dengan Jarak Masukan 50 cm.....	28
Gambar IV-5 Grafik Kecepatan Robot dengan Jarak Masukan 100 cm.....	29
Gambar IV-6 Grafik Kecepatan Robot dengan Jarak Masukan 150 cm.....	29
Gambar IV-7 Ilustrasi ketika robot belok .....	30
Gambar IV-8 Grafik Belok Kanan 45° .....	31
Gambar IV-9 Grafik Belok Kiri 45° .....	31

Gambar IV-10 Grafik Belok Kanan $90^\circ$ .....	31
Gambar IV-11 Grafik Belok Kiri $90^\circ$ .....	32
Gambar IV-12 Grafik Belok Kanan $135^\circ$ .....	32
Gambar IV-13 Grafik Belok Kiri $135^\circ$ .....	33