

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1.a Skematik dari Pendulum Terbalik	6
Gambar 2.1.b Transporter Segway [15].....	8
Gambar 2.1.c Hoverboard [16].....	9
Gambar 2.2.a Prinsip Dasar dari Loop Kontrol Umum	9
Gambar 2.2.b Duty cycle 50%, 75%, 25% [21].....	11
Gambar 2.3.a Motor Driver [23].....	12
Gambar 2.4.a Complementary Filter.....	14
Gambar 3.2.a Contoh Desain Sasis Robot	17
Gambar 3.2.b diagram alir suplai daya VRRobot.....	17
Gambar 3.6.a Sistem Kendali.....	20
Gambar 3.6.b GUI dari VRRobot	22
Gambar 4.1.a VRRobot.....	23
Gambar 4.1.b Tampilan ketika stream VR diaktifkan	24
Gambar 4.2.a Karakterisasi sensor MPU6050	25
Gambar 4.3.a Pengujian saat keadaan diam (statis)	25
Gambar 4.3.b Pengujian saat diberi gangguan.....	26
Gambar 4.4.a Kalibrasi agar nilai sudut sejajar dengan lantai.....	26
Gambar 4.4.b Grafik sebelum dikalibrasi	27
Gambar 4.4.c Grafik setelah dikalibrasi	27
Gambar 4.5.a Grafik respon sistem saat tanpa beban	28
Gambar 4.5.b Grafik respon sistem saat diberi beban 700gr	28
Gambar 4.5.c Grafik respon sistem saat diberi beban 350gr.....	29