

DAFTAR GAMBAR

Gambar II - 1. Pantulan Bola Dengan Pukulan <i>Topspin</i>	6
Gambar II - 2. Pukulan <i>Topspin</i> Perkenaan Bola Mendekati Arah Jam 04.00	6
Gambar II - 3. Pukulan <i>Topspin</i> Perkenaan Bola Mendekati Arah Jam 12.00	6
Gambar II - 4. Pantulan Bola <i>Backspin</i>	7
Gambar II - 5. Putaran Bola Kesamping Kanan	7
Gambar II - 6. Putaran Bola Kesamping Kiri	7
Gambar II - 7. Bentuk Pulsa PWM.....	9
Gambar II - 8. Ilustrasi Dua Roda Berputar Sepusat	11
Gambar II - 9. Ilustrasi Hubungan Dua Roda yang Bersinggungan dan Dihubungkan dengan Rantai.....	12
Gambar II – 10. Jalur Komunikasi <i>Master-Slave</i> I2C	13
Gambar III - 1. Desain 3D Robot Pelontar Bola Ping-Pong menggunakan Aplikasi sketchup	15
Gambar III - 2. Desain Badan Robot	16
Gambar III - 3. Desain Penembak Robot.....	17
Gambar III - 4. Bagian konveyor atas.....	17
Gambar III - 5. Gambar ball_container.stl (diameter 15 cm, tinggi 5,5 cm).....	18
Gambar III - 6. Gambar cylinder.stl (diameter 16 cm, tinggi 5,7 cm).....	18
Gambar III - 7. Bagian Konveyor Bawah.....	19
Gambar III - 8. PCB Robot Pelontar Bola Ping-Pong	20
Gambar III - 9. Rangkaian untuk Motor DC RS-380	21
Gambar III - 10. Rangkaian Untuk Motor DC Kuning.....	22
Gambar III - 11. Rangkaian Untuk Servo MG996R.....	22
Gambar III - 12. Rangkain <i>Bluetooth</i>	23
Gambar III - 13. Tampilan Aplikasi	26
Gambar III - 14. <i>Flowchart</i> Aplikasi Robot Pelontar Bola Ping-Pong.....	26
Gambar III - 15. <i>Flowchart</i> Sistem Program Robot Pelontar Bola Ping-Pong pada Arduino	27
Gambar III - 16. Tampilan Nama <i>Bluetooth</i> Robot Ping-Pong	28
Gambar III - 17. Ilustrasi Kecepatan Linier Pada Pusat Bola.....	31
Gambar III - 18. Ilustrasi <i>Spin</i> Pada Bola.....	32

Gambar IV - 1. Grafik <i>RPM</i> Motor DC Atas Terhadap PWM.....	35
Gambar IV - 2. Grafik <i>RPM</i> Motor DC Bawah Terhadap PWM.....	35
Gambar IV - 3. Alat Detektor <i>Spin</i>	38