

## DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Diagram Fungsi .....	5
Gambar 2.2 Robot Artikulasi .....	7
Gambar 2.3 Derajat Kebebasan pada Robot Artikulasi Aktuator .....	8
Gambar 2.4 Arduino Uno.....	10
Gambar 2.7 Gyroscope MPU 6050.....	11
Gambar 2.8 Sumbu Koordinat Roll, Pitch dan Yaw.....	12
Gambar 2.9 (a) Rangkaian Pembagai Tegangan (b) Flex Sensor .....	13
Gambar 3.1 Diagram Blok Sistem .....	14
Gambar 3.2 Diagram Blok Sistem Kendali.....	15
Gambar 3.3 Derajat Kebebasan pada Robot Artikulasi .....	16
Gambar 3.4 <i>Glove</i> .....	16
Gambar 3.5 Blok Diagram Flex Sensor .....	17
Gambar 3.6 Skematik Flex Sensor.....	17
Gambar 3.7 Blok Diagram Gyroscope MPU 6050 .....	19
Gambar 3.8 Skematik Rangkaian Motor Servo dengan Arduino Uno.....	20
Gambar 3.9 <i>Flowchart</i> Flex Sensor A .....	23
Gambar 3.10 <i>Flowchart</i> Flex Sensor B .....	24
Gambar 3.11 <i>Flowchart</i> Gyroscope.....	25
Gambar 4.1 Nilai Yaw Pitch Roll pada Serial Monitor .....	27
Gambar 4.2 Yaw Pitch Roll dan Sudut xyz .....	28
Gambar 4.3 (a) MPU TEAPOT TEST.....	29
Gambar 4.4 Nilai Flex Sensor pada Serial Monitor .....	30
Gambar 4.5 Rotasi ke depan dan ke belakang .....	32
Gambar 4.6 Rotasi ke Kanan dan ke Kiri .....	34
Gambar 4.7 Pengukuran presisi gyroscope dan robot artikulasi.....	36
Gambar 4.8 Percobaan Membuka dan menutup .....	39
Gambar 4.9 Percobaan Naik dan Turun.....	40
Gambar 4.10 (a) Mengambil, (b) Mengangkat, dan (c) Memindahkan objek .....	44