

## DAFTAR GAMBAR

<b>Gambar 2. 1</b> Sinyal PWM .....	5
<b>Gambar 2. 2</b> Cara Kerja Logika Fuzzy.....	6
<b>Gambar 2. 3</b> Representasi Linear Naik.....	7
<b>Gambar 2. 4</b> Representasi Linear Turun.....	7
<b>Gambar 2. 5</b> Representasi Kurva Segitiga.....	8
<b>Gambar 2. 6</b> Representasi Kurva Trapesium.....	8
<b>Gambar 3. 1</b> Gambaran umum sistem yang digunakan.....	11
<b>Gambar 3. 2</b> Rangkaian Sensor Ultrasonic .....	15
<b>Gambar 3. 3</b> Rangkaian Motor DC dan Motor Driver .....	15
<b>Gambar 3. 4</b> Rangkaian Keseluruhan.....	16
<b>Gambar 3. 5</b> Arduino Uno .....	17
<b>Gambar 3. 6</b> Gambar motor dc .....	18
<b>Gambar 3. 7</b> Motor driver L298N. ....	18
<b>Gambar 3. 8</b> Sensor Ultrasonic.....	19
<b>Gambar 3. 9</b> Robot Tampak Samping Atas.....	20
<b>Gambar 3. 10</b> Robot Tampak Samping .....	20
<b>Gambar 3. 11</b> Robot Tampak Atas .....	21
<b>Gambar 3. 12</b> Robot Tampak Depan.....	21
<b>Gambar 3. 13</b> Alternatif 1.....	22
<b>Gambar 3. 14</b> Alternatif 2 Tampak Belakang .....	22
<b>Gambar 3. 15</b> Alternatif 2 Tampak Depan .....	22
<b>Gambar 3. 16</b> Alternatif 3 Tampak Depan .....	23
<b>Gambar 3. 17</b> Alternatif 3 Tampak Belakang .....	23
<b>Gambar 4. 1</b> Fuzzy Inteference System Editor.....	26
<b>Gambar 4. 2</b> Fungsi Keanggotaan Kiri.....	27
<b>Gambar 4. 3</b> Fungsi Keanggotaan Tengah .....	27
<b>Gambar 4. 4</b> Fungsi Keanggotaan Kanan.....	28
<b>Gambar 4. 5</b> Fungsi Output .....	28
<b>Gambar 4. 6</b> Pembuatan Rule Based .....	29
<b>Gambar 4. 7</b> Hasil Perhitungan Fuzzy Menggunakan Matlab .....	30