

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Diagram Fungsi Sistem	6
Gambar 2.2 Trilateration Model [2].....	12
Gambar 2.3 Pergerakan Vektor dan Sistem Koordinat [10]	14
Gambar 2.4 Konstruksi Motor Servo [12]	15
Gambar 2.5 ESP8266 [13]	16
Gambar 3.1 Desain Sistem.....	23
Gambar 3.2 Diagram Blok Sistem	23
Gambar 3.3 Desain Mekanik Mikrorobot	25
Gambar 3.4 Desain Pengkabelan	26
Gambar 3.5 <i>Mapping</i> Ruang	27
Gambar 3.6 Titik Pengujian	27
Gambar 3.7 Sistem <i>Positioning</i>	28
Gambar 3.8 Titik Pengambilan Data.....	29
Gambar 3.9 Batas Koordinat <i>Mapping</i>	29
Gambar 3.10 Pergerakan Robot	31
Gambar 3.11 Skema Pergerakan Rotasi.....	32
Gambar 3.12 Skema Mencari Jarak	33
Gambar 3.13 GUI <i>Web Server</i>	34
Gambar 3.14 Diagram Alir Keseluruhan Sistem	35
Gambar 3.15 Modul Wi-Fi ESP-014 [16].....	37
Gambar 3.16 LOLIN Wemos D1 mini pro [17]	38
Gambar 3.17 <i>Continuous</i> servo SG-90 [18].....	38
Gambar 3.18 GY-273 HMC5883L	39
Gambar 4.1 Realisasi Alat.....	40
Gambar 4.2 Perhitungan Jarak AP1	46
Gambar 4.3 Perhitungan Jarak AP2	47
Gambar 4.4 Perhitungan Jarak AP3	47
Gambar 4.5 Perhitungan Jarak AP4	48
Gambar 4.6 Hasil Pengujian <i>Trilateration</i>	49
Gambar 4.7 Fungsi Memindai GUI	54
Gambar 4.8 Fungsi Gerakkan GUI	54
Gambar 4.9 Sistem Pencari Posisi	55