

DAFTAR GAMBAR

Gambar II-1. Skema Konsep Alat.....	5
Gambar II-2. Segway PT	6
Gambar II -3. Arduino Pro Mini	7
Gambar II-4. Arduino Pro Mini Pinout.....	9
Gambar II-5. MPU-6050.....	11
Gambar II-6. Motor DC.....	12
Gambar III-1. Diagram Blok Sistem.	13
Gambar III-2. Flowchart Robot Balancer.	14
Gambar III-3. Robot Pendulum Terbalik.....	15
Gambar IV-1A. Perhitungan Hasil Analisis 100 Data	19
Gambar IV-1B. Perhitungan Data Eksperimen 100 Data	19
Gambar IV-2A. Perhitungan Hasil Analisis 200 Data	20
Gambar IV-2B. Perhitungan Data Eksperimen 200 Data	20
Gambar IV-3A. Perhitungan Hasil Analisis 300 Data	21
Gambar IV-3B. Perhitungan Data Eksperimen 300 Data	21
Gambar IV-4A. Perhitungan Hasil Analisis 400 Data	22
Gambar IV-4B. Perhitungan Data Eksperimen 400 Data	22
Gambar IV-5A. Perhitungan Hasil Analisis 500 Data	23

Gambar IV-5B. Perhitungan Data Eksperimen 500 Data	23
Gambar IV-6A. Perhitungan Hasil Analisis 600 Data	24
Gambar IV-6B. Perhitungan Data Eksperimen 600 Data	24
Gambar IV-7A. Perhitungan Hasil Analisis 700 Data	25
Gambar IV-7B. Perhitungan Data Eksperimen 700 Data	25
Gambar IV-8A. Perhitungan Hasil Analisis 800 Data	26
Gambar IV-8B. Perhitungan Data Eksperimen 800 Data	26
Gambar IV-9A. Perhitungan Hasil Analisis 900 Data	27
Gambar IV-9B. Perhitungan Data Eksperimen 900 Data	27
Gambar IV-10A. Perhitungan Hasil Analisis 1000 Data	28
Gambar IV-10B. Perhitungan Data Eksperimen 1000 Data	28