

## DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN.....	i
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS.....	ii
ABSTRAK .....	iii
<i>ABSTRACT</i> .....	iv
KATA PENGANTAR.....	v
UCAPAN TERIMA KASIH.....	vi
DAFTAR ISI .....	vii
DAFTAR GAMBAR.....	ix
DAFTAR TABEL .....	xi
BAB I PENDAHULUAN .....	1
1.1.Latar Belakang Masalah .....	1
1.2.Maksud dan Tujuan .....	2
1.3.Rumusan Masalah.....	2
1.4.Batasan Masalah .....	3
1.5.. Metodologi Penelitian.....	3
1.6.Sistematika Penulisan.....	4
BAB II TINJAUAN PUSTAKA.....	5
2.1. Prinsip Kerja Konsep.....	5
2.2. PID.....	6
2.3. Mikrokontroller .....	7
2.4. <i>MPU-6050</i> .....	10
2.5. Motor DC.....	12
BAB III PERANCANGAN SISTEM .....	13

3.1. Perancangan Umum Sistem.....	13
3.1.1. Target Sistem.....	13
3.2. Perancangan <i>Hardware</i> .....	13
3.2.1. Diagram Blok .....	13
3.2.2. <i>Flowchart</i> .....	14
3.3. Bentuk Fisik Robot.....	15
3.4. <i>Euler Lagrange</i> .....	16
BAB IV PENGUJIAN DAN ANALISA SISTEM .....	18
4.1. Pengujian Data .....	18
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN .....	30
5.1. Kesimpulan.....	30
5.2. Saran .....	30
DAFTAR PUSTAKA .....	32
LAMPIRAN .....	34