

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	
ABSTRAK	i
KATA PENGANTAR	ii
DAFTAR ISI	iii
DAFTAR GAMBAR	vii
DAFTAR TABEL	viii
DAFTAR ISTILAH	viii
	x
BAB I PENDAHULUAN	
1.1 Latar belakang	
1.2 Tujuan penelitian	1
1.3 Rumusan masalah	1
1.4 Pembatasan masalah	2
1.5 Metodologi Penelitian	2
1.6 Sistematika Penulisan	2
	3
BAB II TEORI KOMPENEN-KOMPONEN ROBOT	
2.1 Konsep motor	4
2.2 Komponen elektonika analog	5
2.2.1 Resistor	6
2.2.2 <i>Integreted circuit (IC)</i>	8
2.2.3 Transistor	10
2.2.4 Dioda	11
2.2.5 Osilator	13
2.3 <i>Body</i> dan kaki-kaki robot	15
2.4 Papan board circuit	16
2.5 Kaki PCB	16
2.6 Tempat <i>batteray</i>	16

BAB III PERANCANGAN ROBOT HEXAPOD 2 DENGAN MENGUNAKAN PEMANCAR RADIO FM 49 MHz

3.1 Diagram blok rangkaian	18
3.1.1 Rangkaian Pemancar	19
3.1.2 Rangkaian Penerima	21
3.1.2 Rangkaian Osilator Reciver (Penerima)	23
3.1.3 Rangkaian IC SLRX2BSHW7CF1	24
3.1.4 Rangkaian Penguat Tegangan	25
3.1.5 Rangkaian Pemancar menggunakan IC TX2B	26
3.1.6 Rangkaian <i>transmitter</i> TX dengan menggunakan XTAL 49 MHz	27
3.2 Robot Hexapod yang sudah jadi	28

BAB IV PENGUKURAN DAN ANALISA PERANCANGAN

4.1 Analisis Perancangan Robot Hexapod Menggunakan Pemancar Radio 49 Mhz	30
4.2 Pengukuran Dan Analisa Rangkaian	30
4.2.1 Analisis Pengujian Modul Catu Daya	30
4.2.2 Analisis Pengujian IC Pada Reciver (Rx)	32
4.2.3 Analisis Pengujian IC Pada Transmitter (Tx)	33
4.2.4 Analisis Pengujian Osilator Tx Dengan Menggunakan Xtal 49 Mhz	34

BAB V PENUTUP

5.1 Kesimpulan	27
5.2 Saran	27

DAFTAR PUSTAKA