

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Diagram sistem MPC	13
Gambar 2.2 Diagram Konsep Alat	13
Gambar 2.3 Diagram umum sistem kendali	17
Gambar 2.4 Sistem kendali Closed loop	17
Gambar 2.5 Konsep dasar MPC	18
Gambar 2.6. Struktur Kendali MPC.....	19
Gambar 3.1 Blok Diagram	22
Gambar 3.2 Flow Chart MPC	23
Gambar 3.3 Diagram Blok Hardware.....	24
Gambar 3.4 Perangkat Keras Keseluruhan Sistem.....	24
Gambar 4.1 Plot Pan-Tilt Referensi motor servo	31
Gambar 4.2 Inisialisasi dan posisi akhir target pengujian pertama.....	32
Gambar 4.3 System response untuk pengujian pertama.....	32
Gambar 4.4 Inisialisasi dan posisi akhir target pengujian kedua	35
Gambar 4.5 System response untuk pengujian kedua	35
Gambar 4.6 Inisialisasi dan posisi akhir target pengujian ketiga	38
Gambar 4.7 System response untuk pengujian ketiga.....	38
Gambar 4.8 Inisialisasi dan posisi akhir target pengujian keempat	41
Gambar 4.9 System Response untuk pengujian keempat.....	41
Gambar 4.10 Inisiasi posisi (1), posisi bergerak (2), dan posisi akhir dari objek bergerak (3).....	44
Gambar 4.11 System response untuk pengujian pertama dinamis	45
Gambar 4.12 Inisiasi posisi (1), posisi bergerak (2.3.4.5), dan posisi akhir dari objek bergerak (6).....	46
Gambar 4.13 System response untuk pengujian dinamis kedua	46