

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Desain Konsep dan Solusi	5
Gambar 2.2 Tombol <i>Cruise Control</i> pada Mobil	6
Gambar 2.3 Diagram Sistem <i>Cruise Control</i>	8
Gambar 2.4 Ilustrasi <i>Adaptive Cruise Control</i>	9
Gambar 2.5 Miniatur Mobil dan Peletakan Komponen	9
Gambar 2.6 Diagram Blok Sistem.....	10
Gambar 2.7 PWM Dengan <i>Duty Cycle</i> 60%	11
Gambar 2.8 Arduino Mega.....	14
Gambar 2.9 <i>Transmitter</i> IR333C-A dan <i>Receiver</i> PD333-3B.....	15
Gambar 2.10 Klasifikasi Jenis Motor Listrik	16
Gambar 2.11 L293D Motor Shield Pinout	18
Gambar 3.1 Desain Sistem Keseluruhan	20
Gambar 3.2 Blok Diagram Sistem.....	21
Gambar 3.3 <i>Flowchart Receiver</i> Untuk Kecepatan.....	24
Gambar 3.4 <i>Flowchart Receiver</i> Untuk Manuver	25
Gambar 3.5 <i>Flowchart</i> Keseluruhan	26
Gambar 3.6 Konsep Sudut Pemancar	27
Gambar 4.1 Grafik Pengujian Motor DC	30
Gambar 4.2 Rangkaian <i>Transmitter</i>	30
Gambar 4.3 Grafik Pengujian <i>Transmitter</i> dan <i>Receiver</i>	31
Gambar 4.4 Rangkaian <i>Receiver</i>	32
Gambar 4.5 Grafik Pergeseran <i>Receiver</i>	32
Gambar 4.6 Kondisi Jarak Terlalu Dekat	33
Gambar 4.7 Kondisi Jarak Terlalu Jauh	33

Gambar 4.8 Grafik Jarak dan Tegangan <i>Receiver</i> 3	34
Gambar 4.9 Kondisi Kendaraan Berjalan Lurus	35
Gambar 4.10 Grafik Pengujian Manuver ke Kanan	37
Gambar 4.11 Kondisi Kendaraan Bermanuver ke Kanan Sedikit.....	38
Gambar 4.12 Kondisi Kendaraan Bermanuver ke Kanan Banyak	38
Gambar 4.13 Grafik Pengujian Manuver ke Kiri	39
Gambar 4.14 Kondisi Kendaraan Bermanuver ke Kiri Sedikit.....	39
Gambar 4.15 Kondisi Kendaraan Bermanuver ke Kiri Banyak	40
Gambar 4.16 Grafik Pengujian Berhenti	40