

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2. 1 Contoh Rompi	7
Gambar 2. 2 <i>Software</i> Arduino IDE	8
Gambar 2. 3 Arduino UNO	10
Gambar 2. 4 Sensor <i>Gyroscope</i>	11
Gambar 2. 5 <i>DC High Speed High Torque</i>	12
Gambar 2. 6 Tabung Co2	12
Gambar 2. 7 <i>Relay 12V</i>	13
Gambar 2. 8 <i>Airbag</i>	13
Gambar 2. 9 <i>Power Supply</i>	14
Gambar 3. 1 <i>Flowchart</i> Alur Penelitian	15
Gambar 3. 2 Desain Sistem	16
Gambar 3. 3 Perancangan project	17
Gambar 3. 4 Perancangan Sensor <i>Gyroscope</i>	18
Gambar 3. 5 Standart Kemiringan	19
Gambar 3. 6 Skenario Pengujian	19
Gambar 4. 1 Pembuatan Script	21
Gambar 4. 2 Menyambungkan MPU - 6050	22
Gambar 4. 3 Pemasangan Relay 12 V	22
Gambar 4. 4 Pemasangan DC High Speed Large Torque.....	23
Gambar 4. 5 Cara Kerja Rompi	23
Gambar 4. 6 Flowchart Percobaan Langsung	25
Gambar 4. 7 Kemiringan 0°	27
Gambar 4. 8 Kemiringan 5°	27
Gambar 4. 9 Sudut Kemiringan 10°	28
Gambar 4. 10 Sudut Kemiringan 15°	28
Gambar 4. 11 Sudut 20°	29
Gambar 4. 12 Sudut 25°	29
Gambar 4. 13 Sudut 30°	30
Gambar 4. 14 Sudut 35 °	30
Gambar 4. 15 Sudut 40°	31

Gambar 4. 16 Sudut 45°	31
Gambar 4.17 Diagram Percobaan Prototype	34
Gambar 4.18 Diagram Uji Coba Langsung	35
Gambar 4. 19 Percobaan 0°	37
Gambar 4. 20 Percobaan 23°	37
Gambar 4. 21 Percobaan -22°	38
Gambar 4. 22 Percobaan 30°	39
Gambar 4. 23 Percobaan -31°	39
Gambar 4. 24 Percobaan 40°	40
Gambar 4. 25 Percobaan 45°	41
Gambar 4. 26 Kemiringan 54°	42
Gambar 4. 27 Kemiringan 60°	43
Gambar 4. 28 Uji Konektifitas Hp Ke Aplikasi Blynk dengan Wireshark	44
Gambar 4. 29 Hasil Uji Wireshark	44
Gambar 4. 30 Hasil Analisa Uji Konektivitas	45
Gambar 4. 31 Tampilan Blynk	45