

DAFTAR ISI

LEMBAR PERSEMBAHAN	<i>i</i>
LEMBAR PENGESAHAN	<i>ii</i>
KATA PENGANTAR	<i>iii</i>
PERNYATAAN	<i>iv</i>
ABSTRAK.....	<i>v</i>
ABSTRACT.....	<i>vi</i>
DAFTAR ISI.....	<i>vii</i>
DAFTAR GAMBAR.....	<i>ix</i>
DAFTAR TABEL.....	<i>x</i>
BAB I PENDAHULUAN	<i>1</i>
1.1 Latar Belakang	<i>1</i>
1.2 Rumusan Masalah	<i>2</i>
1.3 Tujuan	<i>2</i>
1.4 Batasan Masalah	<i>2</i>
1.4 Cakupan Pengerjaan.....	<i>2</i>
1.5 Tahapan Pengerjaan	<i>3</i>
BAB II TINJAUAN PUSTAKA.....	<i>5</i>
2.1 Robot Bergerak	<i>5</i>
2.2 Field Programmable Gate Array (FPGA)	<i>5</i>
2.3 Driver Motor MX1508.....	<i>6</i>
2.4 Direct Current Motor.....	<i>7</i>
2.5 Quartus	<i>8</i>
BAB III PEMODELAN DAN PERANCANGAN	<i>9</i>

3.1	Arsitektur Sistem	9
3.2	Tahapan Perancangan	10
3.3	Pemodelan Sistem	12
3.4	Model Sistem Penggerak Robot	15
3.5	Skematik Penggerak Robot.....	16
BAB IV IMPLEMENTASI DAN PENGUJIAN		17
4.1	Hasil Implementasi Sistem	17
4.1.1	Hasil Implementasi <i>Driver Motor</i>	18
4.2	Implementasi Quartus	19
4.3	Hasil Pengujian Sistem	21
BAB V PENUTUP		27
5.1	Kesimpulan	27
5.2	Saran	27
DAFTAR PUSTAKA.....		29