

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 1 Ilustrasi Car Type Drive	5
Gambar 2.2 1 Ilustrasi Cara Kerja Phtotdioda.....	6
Gambar 2.2 2 Ilustrasi Accelerometer	6
Gambar 2.2 3 Ilustrasi Gyroscope	7
Gambar 2.2 4 Ilustrasi Optical Encoder	7
Gambar 2.3 1 Ilustrasi Cara Kerja Motor DC	8
Gambar 2.3 2 Ilustrasi Kaidah Tangan Kiri	8
Gambar 2.5 1 Arduino Mega 2560	9
Gambar 2.6 1 Ilustrasi Kurva Segitiga	11
Gambar 2.6 2 Ilustrasi Kurva Trapesium	11
Gambar 2.8 1 Pendekatan Integral Metode Trapezoidal	13
Gambar 3.1 1 Gambaran Umum Sistem.....	14
Gambar 3.1 2 Flowchart Slave	15
Gambar 3.1 3 Flowchart Master	16
Gambar 3.2 1 Bentuk Robot	18
Gambar 3.2 2 Perancangan Motor DC	19
Gambar 3.2 3 Realisasi Driver Motor DC	19
Gambar 3.2 4 Realisasi Motor Stepper.....	20
Gambar 3.2 5 Realisasi Driver Motor Stepper	20
Gambar 3.2 6 Realisasi Sensor Line Follower	21
Gambar 3.2 7 MPU6050.....	22
Gambar 3.3 1 Himpunan Keanggotaan Sensor LF Depan	23
Gambar 3.3 2 Himpunan Keanggotaan Sensor LF Belakang.....	23
Gambar 3.3 3 Himpunan Keanggotaan Keluaran Motor Stepper	24
Gambar 3.3 4 Himpunan Keanggotaan Keluaran Motor DC	24
Gambar 4.1 1 Grafik Pengujian Respon Sistem Steering Roda Kiri.....	27
Gambar 4.1 2 Grafik Pengujian Respon Sistem Steering Roda Kanan.....	28
Gambar 4.3 1 Grafik Performansi Logika Fuzzy	32
Gambar 4.4 1 Grafik Hasil Pengujian Pembacaan Jarak dengan Encoder	34
Gambar 4.5 1 Grafik Pembacaan Jarak dengan MPU6050	35