

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1: <i>Right hand rule Depth First Search</i>	6
Gambar 2.2: Simpangan pada labirin	8
Gambar 2.3: Arduino UNO.....	9
Gambar 2.4: L293D <i>Motor Driver</i>	9
Gambar 2.5: TCRT 5000 IR Sensor	10
Gambar 2.6: Baterai Lithium Polymer	10
Gambar 3.1: Diagram Umum Sistem	11
Gambar 3.2: Perancangan <i>Body</i> Robot	12
Gambar 3.3: Tata letak sensor.....	13
Gambar 3.4: Skema pin sensor.....	14
Gambar 3.5: Diagram Alir Robot <i>maze solver</i>	14
Gambar 3.6: Diagram Alir Algoritma <i>Depth First Search</i>	16
Gambar 3.7: Diagram Alir Aturan Tambahan.....	17
Gambar 3.8: <i>Maze</i> dengan notasi	20
Gambar 3.9: Pohon pencarian dari <i>maze</i>	20
Gambar 3.10: Implementasi Robot	21
Gambar 4.1: Maze 1.....	22
Gambar 4.2: Maze 2	22
Gambar 4.3: Maze 3	22
Gambar 4.4: Maze 4.....	22
Gambar 4.5: Skema pengujian PWM <i>output</i> dan voltase <i>input</i>	24
Gambar 4.6: Pengujian simpangan kanan dan kiri	29
Gambar 4.7: <i>Path</i> hasil pengujian <i>maze</i> 1	31
Gambar 4.8: <i>Path</i> hasil pengujian <i>maze</i> 2	33
Gambar 4.9: <i>Path</i> hasil pengujian <i>maze</i> 3	35
Gambar 4.10: <i>Path</i> hasil pengujian <i>maze</i> 4	36
Gambar 4.11: <i>Path</i> hasil pengujian <i>maze</i> 4 dengan aturan tambahan	37