

DAFTAR GAMBAR DAN ILUSTRASI

Gambar II-1. Representasi Polar ke Kartesian[4].....	6
Gambar II-2. Peta <i>Occupancy Grid</i> [7]	8
Gambar II-3. Diagram Blok proses Pemetaan menggunakan <i>Occupancy Grid</i> [6]	9
Gambar II-4. PRM dan jalur minimum robot[9].....	10
Gambar III-1. Diagram Blok Sistem	12
Gambar III-2. Diagram Alir Sistem.....	13
Gambar III-3. Perancangan Perangkat Keras.....	15
Gambar III-4. <i>Breakdown</i> Desain Pemutar LIDAR	16
Gambar III-5 LIDAR Lite V3 [12].....	17
Gambar III-6 Arduino Nano[14]	18
Gambar III-7. <i>Stepper</i> Motor Nema 17[15].....	19
Gambar III-8. <i>Driver</i> A4988[16].....	20
Gambar III-9. <i>Bluetooth</i> HC-05[17]	21
Gambar III-10. Logo Matlab[18]	22
Gambar IV-1. Grafik Standar Deviasi Pengukuran Jarak Oleh Sensor.....	25
Gambar IV-2. Grafik Hasil Pengukuran Sensor dan Jarak Sebenarnya	27
Gambar IV-3. Perbandingan Ruang Pengukuran dengan Visualisasi Data Sensor.....	28
Gambar IV-4. Bentuk Ruang Pengukuran	33

Gambar IV-5. Dimensi Ruangan Pengukuran	33
Gambar IV-6. Pemetaan Hasil <i>Scan</i> Sensor.....	34
Gambar IV-7. Ruangan Pengujian dengan dimensi 15X10 M	36
Gambar IV-8. Pemetaan tahap 1	36
Gambar IV-9. Pemetaan tahap 3	37
Gambar IV-10. Pemetaan tahap 5	37
Gambar IV-11. Pemetaan tahap 7	38
Gambar IV-12. Pemetaan tahap 9	38
Gambar IV-13. Pemetaan tahap 11.....	39
Gambar IV-14. Peta Hasil Pemetaan yang telah diberi batasan.....	41
Gambar IV-15. Peta dan PRM	41
Gambar IV-16. Perencanaan Jalur.....	42