

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Robot <i>rover</i> menggunakan pipa PVC.....	5
Gambar 2.3 Mikrokontroler Arduino Uno R3.....	7
Gambar 2.4 <i>L293D Motor Driver Module</i>	7
Gambar 2.5 <i>Motor DC 12 V</i>	8
Gambar 2.6 <i>Module Bluetooth HC-05</i>	9
Gambar 2.7 <i>Wiring Bluetooth To Serial Module HC-05</i>	10
Gambar 2.8 <i>Baterai Li-Ion</i>	11
Gambar 2.9 <i>Aplikasi Remot Kontrol</i>	12
Gambar 3.1 <i>Desain sistem robot rover</i>	13
Gambar 3.2 <i>Diagram blok proses perancangan robot rover</i>	14
Gambar 3.3 <i>Flowchart perancangan mekanik robot rover</i>	15
Gambar 3.4 <i>Flowchart perancangan elektronika robot rover</i>	16
Gambar 3.5 <i>Flowchart perancangan dan pemrograman robot rover</i>	17
Gambar 3.6 <i>Mekanik robot rover</i>	19
Gambar 3.7 <i>L293D motor driver module</i>	20
Gambar 3.8 <i>Motor DC 25GA370 12V</i>	21
Gambar 3.9 <i>Baterai Li-Ion 18650</i>	22
Gambar 3.10 <i>Modul bluetooth HC-05</i>	23
Gambar 3.11 <i>Arduino Uno</i>	25
Gambar 3.12 <i>Aplikasi Remot Kontrol</i>	25
Gambar 3.13 <i>Kontrol Akselerometer</i>	26
Gambar 4.1 <i>Grafik kecepatan robot rover</i>	28
Gambar 4.2 <i>Grafik perbandingan pengujian kecepatan robot melewati rintangan dan tanpa rintangan</i>	29
Gambar 4.3 <i>Grafik kelurusan jalan robot rover</i>	31
Gambar 4.4 <i>Grafik perbandingan pengujian kelurusan robot saat melewati rintangan dan tanpa rintangan</i>	32
Gambar B.1 <i>Wiring Robot Rover</i>	39
Gambar C.1 <i>Potongan pipa</i>	40
Gambar C.2 <i>Suspensi pasif</i>	40

Gambar C.3 Bodi bagian atas.....	41
Gambar C.4 Bagian Belakang Robot	42
Gambar C.5 Bagian Samping Robot.....	42