

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Diagram Fungsi	5
Gambar 2.2 Robot Artikulasi	7
Gambar 2.3 Derajat Kebebasan pada Robot Artikulasi Aktuator	8
Gambar 2.4 Arduino Uno.....	10
Gambar 2.7 Gyroscope MPU 6050.....	11
Gambar 2.8 Sumbu Koordinat Roll, Pitch dan Yaw.....	12
Gambar 2.9 (a) Rangkaian Pembagai Tegangan (b) Flex Sensor	13
Gambar 3.1 Diagram Blok Sistem	14
Gambar 3.2 Diagram Blok Sistem Kendali.....	15
Gambar 3.3 Derajat Kebebasan pada Robot Artikulasi	16
Gambar 3.4 <i>Glove</i>	16
Gambar 3.5 Blok Diagram Flex Sensor	17
Gambar 3.6 Skematik Flex Sensor.....	17
Gambar 3.7 Blok Diagram Gyroscope MPU 6050	19
Gambar 3.8 Skematik Rangkaian Motor Servo dengan Arduino Uno.....	20
Gambar 3.9 <i>Flowchart</i> Flex Sensor A	23
Gambar 3.10 <i>Flowchart</i> Flex Sensor B	24
Gambar 3.11 <i>Flowchart</i> Gyroscope.....	25
Gambar 4.1 Nilai Yaw Pitch Roll pada Serial Monitor	27
Gambar 4.2 Yaw Pitch Roll dan Sudut xyz	28
Gambar 4.3 (a) MPU TEAPOT TEST.....	29
Gambar 4.4 Nilai Flex Sensor pada Serial Monitor	30
Gambar 4.5 Rotasi ke depan dan ke belakang	32
Gambar 4.6 Rotasi ke Kanan dan ke Kiri	34
Gambar 4.7 Pengukuran presisi gyroscope dan robot artikulasi.....	36
Gambar 4.8 Percobaan Membuka dan menutup	39
Gambar 4.9 Percobaan Naik dan Turun.....	40
Gambar 4.10 (a) Mengambil, (b) Mengangkat, dan (c) Memindahkan objek	44