

## DAFTAR ISI

<b>LEMBAR PENGESAHAN .....</b>	i
<b>PERNYATAAN BEBAS PLAGIARISME.....</b>	iii
<b>PERNYATAAN PUBLIKASI.....</b>	iv
<b>ABSTRAK.....</b>	v
<b>ABSTRACT.....</b>	vi
<b>KATA PENGANTAR .....</b>	vii
<b>DAFTAR ISI .....</b>	ix
<b>DAFTAR GAMBAR.....</b>	xi
<b>DAFTAR TABEL.....</b>	xii
<b>DAFTAR ISTILAH.....</b>	xiii
<b>DAFTAR SINGKATAN.....</b>	xv
<b>BAB I PENDAHULUAN .....</b>	1
1.1 Latar Belakang .....	1
1.2 Tujuan Penilitian .....	1
1.3 Rumusan Masalah .....	2
1.4 Batasan Masalah .....	2
1.5 Manfaat .....	2
1.6 Metodologi Penelitian .....	3
1.7 Sistematika Penulisan.....	3
<b>BAB II DASAR TEORI .....</b>	4
2.1 Arduino Uno .....	4
2.1.1 Karakteristik Arduino kuno .....	5
2.2 Ultrasonik HC-SR04.....	5

2.3 Driver motor DC L23D .....	7
<b>BAB III PERANCANGAN.....</b>	<b>10</b>
3.1 Konfigurasi Jaringan.....	10
3.1.1 Blok Diagram.....	10
3.1.2 Konsep Konfigurasi Jaringan .....	10
3.2 Flowchart.....	11
3.3 Perangkat Lunak.....	13
3.4 Perangkat Keras .....	14
a. Spesifikasi Laptop .....	14
b. Arduino Uno .....	15
c. Ultrasonic .....	16
d. Motor DC.....	16
3.5 Komponen-Komponen .....	17
<b>BAB IV HASIL DAN ANALISA .....</b>	<b>18</b>
4.1 Bentuk prototipe wadah.....	18
4.2 Daya yang digunakan.....	19
4.3 Pergerakan robot terhadap sensor HC-SR04 .....	19
4.4 Hasil perancangan alat.....	20
4.5 Menyalakan alat prototipe.....	20
4.6 Cara alat bekerja .....	21
<b>BAB V PENIUTUP .....</b>	<b>23</b>
5.1 Kesimpulan.....	23
5.2 Saran .....	23
<b>DAFTAR PUSTAKA.....</b>	<b>24</b>
<b>LAMPIRAN.....</b>	<b>25</b>