

DAFTAR ISI

HALAMAN JUDUL.....	i
HALAMAN PERNYATAAN ORISINALITAS.....	ii
LEMBAR PENGESAHAN	iii
KATA PENGANTAR	iv
HALAMAN PERNYATAAN PERSETUJUAN MENYERAHKAN HAK MILIK ATAS TUGAS AKHIR UNTUK KEPENTINGAN AKADEMIS	vi
ABSTRAK	vii
<i>ABSTRACT</i>	viii
DAFTAR ISI.....	ix
DAFTAR TABEL.....	xii
DAFTAR GAMBAR	xiii
1 BAB I PENDAHULUAN.....	I-1
1.1 Latar Belakang	I-1
1.2 Perumusan Masalah	I-2
1.3 Tujuan Penelitian	I-3
1.4 Manfaat Penelitian	I-3
1.5 Batasan Penelitian.....	I-4
1.6 Metode Penelitian	I-4
1.7 Sistematika Pelaporan.....	I-5
BAB II LANDASAN TEORI	II-1
2.1 Robot.....	II-1
2.2 Implementasi Teknologi Digital	II-3
2.2.1 Arduino	II-3
2.2.2 Arduino Mega 2560	II-3
2.2.3 Sensor <i>Load Cell</i>	II-7
2.2.4 Prinsip Kerja Sensor <i>Load Cell</i>	II-8
2.2.5 Sensor <i>Photodioda</i>	II-10
2.2.6 Prinsip Kerja Sensor <i>Photodioda</i>	II-11
2.2.7 LCD 16X2.....	II-13
2.2.8 Motor Servo MG996R	II-15

2.2.9	Sensor <i>Ultrasonic HC-SR04</i>	II-17
2.2.10	Motor DC	II-21
2.2.11	Prinsip kerja motor DC	II-22
2.2.12	Driver Motor BTS 7960.....	II-24
2.2.13	Teknik Pengendalian Motor.....	II-25
2.2.14	<i>Pulse Width Modulation (PWM)</i>	II-27
2.2.15	Modulasi lebar pulsa (<i>Pulse Width Modulation</i>)	II-27
	BAB III METODE PENELITIAN.....	III-1
3.1	Flowchart Tahapan Penelitian.....	III-1
3.2	Persiapan Penelitian	III-2
3.3	Lokasi Penelitian.....	III-4
3.4	Bahan, Alat dan <i>Software</i> Penelitian	III-4
3.4.1	Bahan Penelitian	III-4
3.4.2	Alat Penelitian.....	III-5
3.4.3	<i>Software</i> Penelitian	III-6
3.4.4	Konsep Penelitian	III-6
3.5	Perancangan Perangkat keras (<i>Hardware</i>).....	III-7
3.5.1	Perancangan Untuk LCD 16X2 dengan I2C.....	III-8
3.5.2	Perancangan Untuk Sensor <i>Line Follower</i>	III-8
3.5.3	Perancangan Untuk Sensor <i>Ultrasonic HC-SR04</i>	III-9
3.5.4	Perancangan Untuk Sensor <i>Load Cell</i> dan Modul HX-711.....	III-10
3.5.5	Perancangan Untuk Driver Motor BTS7960	III-11
3.5.6	Perancangan Untuk Servo MG996R.....	III-11
3.5.7	Perancangan Untuk Wiring Seluruh Sistem	III-12
3.6	Metode Pengumpulan Data.....	III-14
3.7	Perancangan Alat Dan Pengujian.....	III-14
3.8	Penjelasan Desain Alat	III-15
3.9	<i>Flowchart</i>	III-16
3.9.1	Penjelasan <i>Flowchart</i>	III-18
3.9.2	Penjelasan Blok Diagram.....	III-19
3.10	Metode Pengujian	III-20
3.10.1	Pengujian Sensor <i>Load Cell</i>	III-20

3.10.2	Pengujian Sensor <i>Line Follower</i>	III-20
3.10.3	Pengujian Sensor <i>Ultrasonic HC-SR04</i>	III-22
3.10.4	Pengujian Servo MG996R	III-22
3.10.5	Tabel Pengujian Alat Secara Keseluruhan.....	III-23
	BAB IV ANALISA DAN PEMBAHASAN.....	IV-1
4.1	Konfigurasi Perangkat Lunak (<i>Software</i>)	IV-1
4.1.1	Konfigurasi LCD 16X2 dengan i2C Pada Arduino	IV-1
4.1.2	Konfigurasi Motor Servo MG996R	IV-3
4.1.3	Konfigurasi Motor DC Dengan Driver Motor BTS7960.....	IV-4
4.1.4	Konfigurasi Sensor <i>Ultrasonic HC-SR04</i>	IV-4
4.1.5	Konfigurasi Sensor <i>Line Follower</i>	IV-5
4.1.6	Konfigurasi Sensor <i>Load Cell</i> dan Modul HX711	IV-6
4.1.7	Pengujian Arduino Mega	IV-9
4.2	Pengujian Perangkat Keras (<i>Hardware</i>)	IV-10
4.2.1	Pengujian LCD 16X2 dengan i2C	IV-10
4.2.2	Pengujian Sensor <i>Line Follower</i>	IV-10
4.2.3	Pengujian Sensor <i>Ultrasonic HC-SR04</i>	IV-18
4.2.4	Pengujian Sensor <i>Load Cell</i>	IV-21
4.2.5	Pengujian Motor DC dan Driver Motor BTS7960	IV-24
4.2.6	Pengujian Motor Servo MG996R	IV-25
4.3	Pengujian Sistem dan Analisa.....	IV-27
4.3.1	Pengujian Pengurangan Kecepatan Secara Adaptif	IV-28
4.3.2	Pengujian Sistem Pada Lintasan	IV-30
4.3.3	Hasil Pengujian Dan Analisa	IV-31
	BAB V PENUTUP.....	V-1
5.1	Kesimpulan	V-1
5.2	Saran	V-2
	DAFTAR PUSTAKA	xvi