

DAFTAR ISI

	Halaman
Halaman Judul	i
Halaman Pernyataan	ii
Halaman Pengesahan	iii
Abstrak	iv
Kata Pengantar	v
Daftar Isi	vi
Daftar Gambar	ix
Daftar Tabel	xi
BAB 1 PENDAHULUAN	
1.1 Latar Belakang Masalah	1
1.2 Rumusan Masalah	2
1.3 Batasan Masalah	2
1.4 Tujuan Masalah	2
1.5 Metodologi Penelitian	3
1.6 Sistematika Penulisan.....	4
BAB II LANDASAN TEORI	
2.1 Internet of Things (IoT)	5
2.1.1 Konsep IoT dan Mobil Robot	7
2.2 NodeMCU ESP8266	8
2.2.1 CPU, Memori, Flash	10
2.3 Pengertian Robot	11
2.3.1 Mobil Robot	12
2.3.2 Driver Motor (Motor Shield L298N)	14
2.3.3 Motor DC	15
2.4 Aplikasi Program Arduino IDE	18
BAB III PERANCANGAN ALAT	
3.1 Perancangan Alat dan Program	21

3.1.1	Deskripsi Perancangan Alat dan Program	21
3.1.2	Cara Kerja Alat	22
3.1.3	Spesifikasi Alat	22
3.1.4	Perancangan Robot	25
3.1.5	Perancangan Program dan Aplikasi	26
3.2	Realisasi Alat dan Program	29
3.2.1	Instalasi Robot Gerak	29
3.2.2	Algoritma Program Robot	34
BAB IV	ANALISA DAN PENGUJIAN ALAT	
4.1	Pengujian Sistem Geak Robot	31
4.1.1	Daftar dan Bahan	31
4.1.2	Pengujian sistem gerak robot	32
4.1.3	Konfigurasi	32
4.1.4	Data dan Hasil Pengujian	33
4.1.2	Analisa Pengujian	35
4.2	Pengujian Jarak Kontrol Robot	36
4.2.1	Daftar dan Bahan	37
4.2.2	Prosedur Pengujian	37
4.2.3	Konfigurasi	38
4.2.4	Data dan Hasil Pengujian	38
4.2.2	Analisa Pengujian	40
BAB V	PENUTUP	
5.1	Kesimpulan	42
5.2	Saran	42
Daftar Pustaka		43
Lampiran		