


DAFTAR ISI

		Halaman
LEMBAR PERNYATAAN		i
LEMBAR PENGESAHAN		ii
PENGHARGAAN		iii
ABSTRAK		v
<i>ABSTRACT</i>		vi
DAFTAR ISI		vii
DAFTAR GAMBAR		x
DAFTAR TABEL		xi
		
BAB I	PENDAHULUAN	
1.1	Latar Belakang	1
1.2	Rumusan Masalah	2
1.3	Tujuan Masalah	2
1.4	Batasan Masalah	3
1.5	Sistematik Penulisan	3
BAB II	TINJAUAN PUSATAKA	
2.1	Sejarah Pemotong Rumput	4
	2.2.1 Jenis-jenis Pemotong Rumput	6
	2.2.2 Jenis-jenis Tenaga Mesin Pemotong Rumput	8
2.2	Robot	8
	2.2.1 Sejarah Robot	9
	2.2.2 Kegunaan Robot	10
	2.2.3 Karakteristik Robot	10
	2.2.4 Tipe Robot	10
2.3	Ardiuno	11
	2.3.1 Jenis-Jenis Papan Ardiuno	12
	2.3.2 Ardiuno Mega 2560	13
	2.3.3 Sumber Daya	15
	2.3.4 Memori	16

2.3.5	<i>Input Dan Output</i>	16
2.3.6	Komunikasi	17
2.3.7	Reset (<i>Software</i>) Otomatis	18
2.3.8	Perlingungan Beban Berlebih Pada USB	19
2.3.9	Karakteristik Fisik Dan Kompabilitas <i>Shield</i>	19
2.4	<i>Software</i> Ardiuno IDE (<i>Integrated Development Environment</i>)	20
2.5	Sensor	22
2.5.1	Sensor Putaran Roda	22
2.6	<i>Liquid Crystal Display</i> (LCD)	24
2.7	Driver Motor (Motor <i>Shield</i> L298N)	26
2.8	Breadboard (Papan)	27
2.9	<i>Step Down</i> LM2596 DC-DC	28
2.10	Baterai	29
2.11	Motor DC Geared	31
2.12	Lapangan Sepakbola	32
2.13	Penelitian Terdahulu	33
BAB III	METODOLOGI PENELITIAN	
3.1	Metode Penelitian	35
3.2	Perancangan Sensor Putaran Roda	36
3.3	Rangkaian Sistem Kendali Maju Dan Belok	37
3.4	Rangkaian LCD (<i>Liquid Crystal Display</i>)	40
3.5	Skema Alat Pemotong Rumput (APRO)	41
BAB IV	HASIL DAN PEMBAHASAN	
4.1	Pendahuluan	42
4.2	Route Perjalanan APRO	42
4.3	Pengujian Jarak Tempuh Maju	43
4.4	Pengujian Sudut Belok Kanan Dan Kiri	45
4.5	Daya Jelajah APRO	46
BAB V	KESIMPULAN DAN SARAN	
5.1	Kesimpulan	48

5.2	Saran	49
DAFTAR PUSTAKA		50
LAMPIRAN		
A	Listing Program Ardiuno	52
B	Skematis APRO	58
C	Dokumentasi APRO	59

