

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1	Mobil Robot (bergerak).....	8
Gambar 2.2	Robot Manipulator (Tangan).....	9
Gambar 2.3	Robot Humanoid	9
Gambar 2.4	Flying Robot (Terbang).....	10
Gambar 2.5	Robot Berkaki.....	10
Gambar 2.7	Jenis Kemudi Mobile Robot.....	12
Gambar 2.8	Lego Mindstorms EV3	13
Gambar 2.9	Brik EV3	14
Gambar 2.10	Motor Large Lego Mindstorms EV3.....	14
Gambar 2.11	Motor Medium Lego Mindstorms EV3	15
Gambar 2.12	Sensor Gyro Lego Mindstorms EV3	15
Gambar 2.13	Sensor Ultrasonic Lego Mindstorms EV3.....	16
Gambar 2.14	Sensor Warna Lego Mindstorms EV3.....	16
Gambar 2.15	Tampilan Awal Lego Mindstorms Education EV3	17
Gambar 2.16	Layout Lego Mindstorms Education EV3.....	19
Gambar 2.17	Action Bloks Lego Mindstorms Education EV3.....	20
Gambar 2.18	Flow Control Lego Mindstorms Education EV3.....	20
Gambar 2.19	Sensor Bloks Lego Mindstorms Education EV3.....	20
Gambar 2.20	Data Operations Bloks Lego Mindstorms Education EV3.....	21
Gambar 2.21	Advanced Bloks Lego Mindstorms Education EV3	21
Gambar 2.22	My Bloks Lego Mindstorms Education EV3.....	21

Gambar 2.23	Teknik Penguraian Tradisional Untuk System Kendali Mobile Robot Ke Dalam unit - unit fungsional.....	22
Gambar 2.24	Dekomposisi System Kendali Mobile Robot Dengan Task Achieving Behavior	22
Gambar 2.25	Arsitektur Subsumption.....	23
Gambar 2.26	Diagram Venn	25
Gambar 3.1	Blok Diagram Robot Berbasis Perilaku	27
Gambar 3.2	Tampilan Mindstorms EV3 Bagian Atas	28
Gambar 3.3	Tampilan Mindstorms EV3 Bagian Bawah.....	28
Gambar 3.4	Tampilan Mindstorms EV3 Bagian Depan	29
Gambar 3.5	Arsitektur Robot Berbasis Perilaku.....	29
Gambar 3.6	Flowchart Obstacle Avoiding Behavior	31
Gambar 3.7	Point Behavior.....	32
Gambar 3.8	Position Fixing Behavior.....	33
Gambar 4.1 (a)	Lingkungan Robot Dua Ruang	34
Gambar 4.1 (b)	Lingkungan Robot Tiga Ruang	34
Gambar 4.2 (a)	Posisi Awal Robot Pada Lingkungan Dua Ruang.....	35
Gambar 4.2 (b)	Posisi Awal Robot Pada Lingkungan Tiga Ruang	35
Gambar 4.3	Flowchart dari Lingkungan Robot Dua Ruang	36
Gambar 4.4	Flowchart dari Lingkungan Robot Tiga Ruang.....	37
Gambar 4.5	Gerakan Robot Pada Lingkungan Dua Ruang.....	39
Gambar 4.6	Gerakan Robot Pada Lingkungan Tiga Ruang.....	41