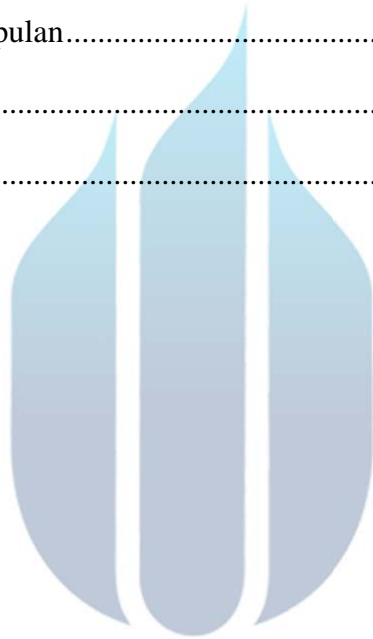


DAFTAR ISI

<u>ABSTRAK</u>	ii
<u>PENGESAHAN TESIS</u>	iii
<u>PERNYATAAN</u>	iv
<u>KATA PENGANTAR</u>	v
<u>UCAPAN TERIMA KASIH</u>	vi
<u>IJIN PENGGANDAAN DAN HARD COPY</u>	vii
<u>DAFTAR ISI</u>	viii
<u>DAFTAR GAMBAR</u>	xii
<u>DAFTAR TABEL</u>	xiv
BAB I	PENDAHULUAN	1
1.	Pendahuluan	1
1.1	Latar Belakang Masalah	1
1.2	Perumusan Masalah.....	2
1.3	Tujuan Penelitian.....	3
1.4	Batasan Masalah.....	3
1.5	Maksud	3
1.6	Metodologi Penelitian	4
1.7	Sistematika Penulisan	4
BAB II	KAJIAN PUSTAKA	6
2.	Kajian Pustaka.....	6
2.1	Definis Robot	6
2.2	Fungsi Robot	7

2.3	Jenis – Jenis Robot	8
2.4	Mobile Robot	10
2.5	Pengenalan Mindstorms EV3	12
2.5.1	Brik Mindstorms EV3	13
2.5.2	Motor	14
2.5.3	Sensor	15
2.5.4	Sensor Gyro	15
2.5.5	Sensor Ultrasonik	16
2.5.6	Sensor Warna	16
2.5.7	Program Mindstorms EV3.....	17
2.6	Konsep Dasar Behavior Based Robotic	22
2.7	Arsitektur Subsumption.....	23
2.8	Penelitian Terkait	25
BAB III	PERANCANGAN.....	27
3.	Perancangan.....	27
3.2	Perangkat Keras.....	27
3.3	Perancangan Algoritma Behavior	29
3.4	Obstacle Avoiding Behavior	30
3.5	Point Behavior	32
3.6	Position Fixing Behavior	33
BAB IV	HASIL DAN ANALISA	33
4.1	Lingkungan Robot.....	33
4.2	Posisi Awal Robot.....	35
4.3	Flowchart dari Lingkungan Robot Dua Ruang	36

4.4	Flowchart dari Lingkungan Robot Tiga Ruang.....	37
4.5	Pergerakan Robot Pada Lingkungan Behavior Dua Ruang	38
4.6	Pergerakan Robot Pada Lingkungan Behavior Tiga Ruang.....	39
4.7	Pengukuran	41
BAB V	KESIMPULAN DAN SARAN	85
5.1	Kesimpulan.....	44
5.2	Saran	44
DAFTAR PUSTAKA	45



U N I V E R S I T A S
MERCU BUANA