

## DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Arduino Mega 2560 .....	5
Gambar 2.2 Sensor Ping US-100 .....	6
Gambar 2.3 Medan Eksitasi dan Medan Jangkar .....	8
Gambar 2.4 Penentuan Arah Gaya Pada Kawat Berarus Listrik Dalam Medan Magnet.....	9
Gambar 2.5 Konstruksi Motor DC .....	9
Gambar 2.6 <i>Module Motor Driver L298N</i> .....	12
Gambar 2.8 Rotary Encoder KY-040 .....	14
Gambar 2.9 Limit Switch .....	15
Gambar 2.10 Konstruksi dan Simbol Limit Switch .....	16
Gambar 2.11 Bluetooth HC-06 .....	16
Gambar 2.12 Sensor PIR ( <i>Passive Infra Red</i> ) .....	18
Gambar 2.13 Diagram Internal Rangkaian sensor PIR .....	18
Gambar 2.14 Arah Jangkauan Gelombang Sensor PIR ( <i>Passive Infra Red</i> ).....	19
Gambar 3.1 Kerangka Model Robot .....	22
Gambar 3.2 Alas Model Robot .....	22
Gambar 3.3 Laci Kontrol Model Robot .....	23
Gambar 3.4 Kerangka Tampak Depan dan Samping .....	23
Gambar 3.5 Motor dan Pully serta Silinder .....	23
Gambar 3.6 Motor Sumbu <i>X Y Z</i> Tampak Depan dan Samping .....	24
Gambar 3.7 Instalasi L298N pada Arduino .....	30
Gambar 3.8 Instalasi Motor DC dan <i>Gripper</i> .....	31
Gambar 3.9 Instalasi Sensor Ultrasonik .....	31
Gambar 3.10 Instalasi <i>Rotary Encoder KY-040</i> .....	32
Gambar 3.11 Instalasi <i>Module Bluetooth HC-05</i> .....	32
Gambar 3.12 Skematik <i>driver motor L298N</i> .....	33
Gambar 3.13 Skematik Rotary Encoder KY-040 .....	34
Gambar 3.14 Hasil Alat .....	34