

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	ii
LEMBAR PERNYATAAN	ii
ABSTRAK	iii
ABSTRACT	iv
KATA PENGANTAR.....	v
UCAPAN TERIMA KASIH	vi
DAFTAR GAMBAR.....	x
DAFTAR TABEL	ii
DAFTAR ISTILAH	iii
DAFTAR LAMPIRAN	iv
BAB I PENDAHULUAN.....	1
1.1. Latar Belakang	1
1.2. Rumusan Masalah	2
1.3. Tujuan.....	2
1.4. Batasan Masalah.....	2
1.5. Metodologi Penelitian	3
1.6. Sistematika Penulisan.....	4
BAB II TEORI PENDUKUNG.....	6
2.1. Robot	6
2.2. Multi-Robot(Multi-Agent)	6
2.3. Swarm Robot.....	7
2.4. Hardware	7
2.5. Algoritma <i>Flood Fill</i>	12

2.6.	Algoritma Tremaux	13
2.7.	Algoritma <i>Wall Follower</i>	14
BAB III PERANCANGAN DAN REALISASI		19
3.1	Gambaran Umum Sistem	19
3.2	Perancangan Robot.....	20
3.3	Perancangan dan implementasi Algoritma pada Multi-Robot	22
BAB IV PENGUJIAN DAN ANALISIS		39
4.1.	Skenario Pengujian.....	39
4.2.	Tujuan Pengujian.....	39
4.3.	Performa pengujian pada inputan nilai Ultrasonic	39
4.4.	Performa Pengujian Tegangan pada Sistem dan Motor	44
4.5.	Performa pengujian pada Algoritma RWF.....	45
BAB V		50
KESIMPULAN DAN SARAN		50
5.1.	Kesimpulan.....	50
5.2.	Saran.....	50
DAFTAR PUSTAKA.....		51
A.	Pengujian Pada Robot ketika Berbelok	54