

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Fungsi Trapesium	6
Gambar 2.2 Diagram Alir Logika Fuzzy.....	6
Gambar 2.3 Arduino UNO	9
Gambar 2.4 Sinyal PWM dan perhitungannya.....	10
Gambar 2.5 Driver Motor	10
Gambar 2.6 Motor DC.....	11
Gambar 2.7 Motor BLDC dan spesifikasinya.....	11
Gambar 2.8 IMU MPU.....	12
Gambar 2.9 Skematik kerja chip accelerometer pada MPU 6050	13
Gambar 2.10 Ilustrasi posisi Accelerometer	14
Gambar 2.11 Pengaturan Duty Cycle.....	15
Gambar 2.12 LCD 16 karakter ×2 baris	16
Gambar 2.13 konfigurasi LCD.....	16
Gambar 3.1 Desain Sistem	18
Gambar 3.2 Diagram Blok Sistem	19
Gambar 3.3 Diagram alir robot kapal selam	20
Gambar 3.4 Pemasangan MPU 6050 pada arduino.....	21
Gambar 3.5 Fungsi keanggotaan masukan error.....	22
Gambar 3.6 Fungsi keanggotaan masukan delta error.....	22
Gambar 3.7 Output Fuzzy	23
Gambar 3.8 Robot Kapal selam.....	25
Gambar 3.9 Komponen Utama Robot Kapal Selam.....	25
Gambar 3.10 Posisi normal robot kapal selam	26
Gambar 3.11 Posisi robot kapal selam ketika badan kiri kapal dimiringkan	26
Gambar 3.12 Posisi robot kapal selam ketika badan kapal dimiringkan	27