

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Contoh Robot <i>Humanoid</i>	6
Gambar 2.2 Aktuator Motor Servo <i>Dynamixel AX-12</i>	7
Gambar 2.3 Konfigurasi Pin <i>Dynamixel AX-12</i>	8
Gambar 2.4 <i>CM-5 Controller</i>	9
Gambar 2.5 <i>USB2Dynamixel Controller</i>	11
Gambar 2.6 Komunikasi <i>Main Controller</i> dengan <i>Dynamixel AX-12</i>	12
Gambar 2.7 Struktur Data dari <i>Instruction Paket</i>	13
Gambar 2.8 TL-WN725N.....	13
Gambar 2.9 <i>DT-Sense 3D Accelerometer</i> dan <i>Magnetometer</i>	14
Gambar 2.10 Perbedaan antara <i>Forward</i> dan <i>Inverse Kinematics</i>	15
Gambar 2.11 <i>Raspberry Pi Model B</i>	16
Gambar 2.12 Respon <i>Output</i> Kontroler P	17
Gambar 2.13 Respon <i>Output</i> Kontroler I	17
Gambar 2.14 Respon <i>Output</i> Kontroler D.....	18
Gambar 2.15 Debian Wheezy.....	19
Gambar 3.1 Skema Sistem Keseluruhan	20
Gambar 3.2 Blok Diagram Sistem (<i>Hardware</i>)	20
Gambar 3.3 Desain robot tampak depan	21
Gambar 3.4 <i>Flowchart</i> program C++ pada <i>mini Raspberry Pi</i>	21
Gambar 3.5 <i>Frame</i> Koordinat Kaki Robot <i>Humanoid</i>	21