

## DAFTAR GAMBAR

<b>Gambar 2. 1</b>	Diagram fungsi sistem .....	6
<b>Gambar 2. 2</b>	Diagram Blok Sistem Kendali PD .....	10
<b>Gambar 2. 3</b>	Sensor MPU5060 .....	11
<b>Gambar 2. 4</b>	Prinsip Kerja Gyroscope [9] .....	11
<b>Gambar 2. 5</b>	Grafik Sensor Gyroscope Ketika Diam [9].....	11
<b>Gambar 2. 6</b>	Prinsip Kerja Sensor MPU6050 [10] .....	12
<b>Gambar 2. 7</b>	Mikrokontroler ESP 32.....	13
<b>Gambar 2. 8</b>	Motor Servo Mg996R.....	14
<b>Gambar 2. 9</b>	Motor DC.....	16
<b>Gambar 3. 1</b>	Diagram Blok Sistem.....	18
<b>Gambar 3. 2</b>	Rancangan Momentum Wheel.....	21
<b>Gambar 3. 3</b>	Desain sistem perangkat lunak .....	26
<b>Gambar 3. 4</b>	Sensor IMU MPU 6050 .....	27
<b>Gambar 3. 5</b>	Motor DC.....	27
<b>Gambar 3. 6</b>	Motor Servo Mg996.....	27
<b>Gambar 3. 7</b>	ESP32 .....	28
<b>Gambar 3. 8</b>	Baterai Lippo 4s 2.200 mAh.....	29
<b>Gambar 3. 9</b>	Wiring Alat .....	30
<b>Gambar 3. 10</b>	Desain Alat .....	31
<b>Gambar 4. 1</b>	Alat robot dua roda dinamis dengan penyeimbang.....	32
<b>Gambar 4. 2</b>	Interface Aplikasi.....	40