

## DAFTAR GAMBAR

<b>Gambar 2.1</b> Diagram sistem MPC .....	13
<b>Gambar 2.2</b> Diagram Konsep Alat .....	13
<b>Gambar 2.3</b> Diagram umum sistem kendali .....	17
<b>Gambar 2.4</b> Sistem kendali Closed loop .....	17
<b>Gambar 2.5</b> Konsep dasar MPC .....	18
<b>Gambar 2.6.</b> Struktur Kendali MPC.....	19
<b>Gambar 3.1</b> Blok Diagram .....	22
<b>Gambar 3.2</b> Flow Chart MPC .....	23
<b>Gambar 3.3</b> Diagram Blok Hardware.....	24
<b>Gambar 3.4</b> Perangkat Keras Keseluruhan Sistem.....	24
<b>Gambar 4.1</b> Plot Pan-Tilt Referensi motor servo .....	31
<b>Gambar 4.2</b> Inisialisasi dan posisi akhir target pengujian pertama.....	32
<b>Gambar 4.3</b> System response untuk pengujian pertama.....	32
<b>Gambar 4.4</b> Inisialisasi dan posisi akhir target pengujian kedua .....	35
<b>Gambar 4.5</b> System response untuk pengujian kedua .....	35
<b>Gambar 4.6</b> Inisialisasi dan posisi akhir target pengujian ketiga .....	38
<b>Gambar 4.7</b> System response untuk pengujian ketiga.....	38
<b>Gambar 4.8</b> Inisialisasi dan posisi akhir target pengujian keempat .....	41
<b>Gambar 4.9</b> System Response untuk pengujian keempat.....	41
<b>Gambar 4.10</b> Inisiasi posisi (1), posisi bergerak (2), dan posisi akhir dari objek bergerak (3).....	44
<b>Gambar 4.11</b> System response untuk pengujian pertama dinamis .....	45
<b>Gambar 4.12</b> Inisiasi posisi (1), posisi bergerak (2.3.4.5), dan posisi akhir dari objek bergerak (6).....	46
<b>Gambar 4.13</b> System response untuk pengujian dinamis kedua .....	46