

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2. 1 Robot manipulator	7
Gambar 2. 2 Robot beroda.....	8
Gambar 2. 3 Robot variasi kaki dua	8
Gambar 2. 4 Robot variasi kaki enam	8
Gambar 3. 1 Gambar desain sistem robot	18
Gambar 3. 2 Gambar elemen referensi simulasi.....	19
Gambar 3. 3 Diagram blok	20
Gambar 3. 4 Gambar desain perangkat keras	25
Gambar 3. 5 Spesifikasi <i>Accelerometer</i>	26
Gambar 3. 6 Spesifikasi <i>Gyroscope</i>	27
Gambar 3. 7 Spesifikasi <i>Magnetometer</i>	28
Gambar 3. 8 Spesifikasi GPS.....	29
Gambar 3. 9 Gambar Flowchart	32
Gambar 4. 1 Hasil GPS mendapatkan fix titik deploy.....	37
Gambar 4. 2 Sumbu X <i>accelerometer</i>	38
Gambar 4. 3 Sumbu Y <i>accelerometer</i>	39
Gambar 4. 4 Sumbu Z <i>accelerometer</i>	39
Gambar 4. 5 Sumbu X <i>gyroscope</i>	40
Gambar 4. 6 Sumbu Y <i>gyroscope</i>	40
Gambar 4. 7 Sumbu Z <i>gyroscope</i>	40
Gambar 4. 8 Perbandingan heading mentah dengan kompas digital.....	42
Gambar 4. 9 Perbandingan heading terkalibrasi dengan kompas digital.....	43
Gambar 4. 10 Proses <i>parsing raw data NMEA</i> yang menghasilkan <i>Latitude & Longitude</i>	44