

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	i
LEMBAR PERNYATAAN	ii
SURAT KETERANGAN PERSETUJUAN PUBLIKASI	iii
KATA PENGANTAR.....	iv
ABSTRAK	vi
ABSTRACT	vii
DAFTAR ISI.....	viii
DAFTAR GAMBAR.....	x
DAFTAR TABEL	xii
BAB I PENDAHULUAN.....	1
1.1. Latar Belakang.....	1
1.2. Tujuan dan Manfaat.....	2
1.3. Rumusan Masalah.....	2
1.4. Batasan Masalah	3
1.5. Metode Penulisan	3
1.6. Sistematika Penulisan	4
BAB II TINJAUAN PUSTAKA.....	5
2.1. Arduino Uno	5
2.2. Arduino Nano	7
2.3. Sensor Akslerometer MPU-6050.....	8
2.4. Motor DC.....	10
2.5. Motor driver L298N	10
2.6. Sensor Ultrasonik HC-SR04.....	11
2.7. nRF24L01+.....	12

2.8. TP4056.....	13
2.9. MT3608	14
BAB III PERANCANGAN DAN IMPLEMENTASI SISTEM.....	15
3.1. Perancangan Desain.....	15
3.2. Perancangan Perangkat Keras.....	16
3.3. Diagram Alir Pengontrol Robot	19
3.4. Diagram Alir Pergerakan Robot	20
3.5. Rangkaian Robot	21
3.6. Rangkaian Kontrol Robot.....	22
3.7. Perancangan Skenario Navigasi Pergerakan Tangan	23
BAB VI HASIL DAN PEMBAHASAN	29
4.1 Tempat Pengujian	29
4.2 Pengujian Jarak Komunikasi Antara Robot Tank dan Pengendali Robot Secara Nirkabel.....	29
4.3 Pengujian Skenario Gerakan Tangan	30
4.4 Pengujian Pendeteksian Objek Dengan Sensor Ultrasonik	37
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN	39
5.1 Kesimpulan	39
5.2 Saran	39
DAFTAR PUSTAKA	40