DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Robot Mobile (bergerak) 7
Gambar 2.2 Robot Manipulator (tangan) 7
Gambar 2.3 Robot Humanoid 7
Gambar 2.4 Flying Robot 8
Gambar 2.5 Robot Berkaki 8
Gambar 2.6 Robot jaringan 8
Gambar 2.7 Robot Animalia 8
Gambar 2.8 Robot Mobile 10
Gambar 2.9 kompas analog 10
Gambar 2.10 BASIC Stamp 12
Gambar 2.11 Regulator 13
Gambar 2.12 IC driver motor DC 14
Gambar 2.13 Motor DC 15
Gambar 3.1 Blok Diagram Sistem 16
Gambar 3.2 ukuran penampang Robot 17
Gambar 3.3 Posisi dan Penampatan (tampak atas) 17
Gambar 3.4 Posisi dan Penampatan (tampak bawah) 18
Gambar 3.5a Basic Stamp Bs2sx 18
Gambar 3.6 Konfigurasi sensor ke mikrokontroler 20
Gambar 3.7 Konfigurasi motor driver ke mikrokontroler 20
Gambar 3.8 Konfigurasi pin HM55B (tampak atas) 21
Gambar 3.9 Ukuran HM55B 21
Gambar 3.10 HM55B skema 21
Gambar 3.11 skema L298 22

Gambar 3.12 L298 23
Gambar 3.13 Motor DC 2 24
Gambar 3.14 Ni – Cd 24
Gambar 3.15 flowchart keseluruhan 25
Gambar 3.16. Prosedur belok kiri 26
Gambar 3.17 Prosedur belok kanan 27
Gambar 3.18 Prosedur Berhenti 27
Gambar 3.20 Basic Stamp editor 28
Gambar 4.21 Pembacaan Kompas Digital 29
Gambar 4.23 Pengujian Alat 31