DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1. Robot Mobil bergerak 4
Gambar 2.2. Robot Manipulator tangan 5
Gambar 2.3. Robot Humanoid 5
Gambar 2.4. Robot Berkaki 6
Gambar 2.5. Flying Robot (Robot Terbang) 6
Gambar 2.6. Under Water Robot (Robot dalam air) 7
Gambar 2.7. Diagram Blok *SX28AC/DP* 8
Gambar 2.8. Konfigurasi Pin *SX28AC/DP* 9
Gambar 2.9. Servo Standard 13
Gambar 2.10. Rangkaian Regulator 14
Gambar 2.11. Tampilan program *Basic Stamp Editor* 16
Gambar 2.12. Tampilan menu/Toolbar *Basic Stamp Editor* 16
Gambar 2.13. Contoh tampilan tab editor dengan 4 file terbuka 17
Gambar 2.14. Contoh *Basic Stamp Editor* 17
Gambar 2.15. *Icon Type Basic Stamp* dengan versi bahasa *PBASIC* 18
Gambar 2.16. Tampilan jenis *Basic Stamp* dan versi bahasa *PBASIC* pada editor 18
Gambar 2.17. Contoh tampilan *Basic Stamp* editor yang berisi potongan program 19
Gambar 2.18. Tuas servo (kiri) menunjuk jam 10:00 ,(tengah) jam 14:00, (kanan) jam 12:00 23
Gambar 2.19. Pemilihan diagram waktu untuk 3.6 ms pulsa. Tiap-Tiap 20 ms servo memasuk posisi jam 10:00 25
Gambar 2.20. Pemilihan diagram waktu untuk 2.0 m pulsa. Tiap-Tiap 20 ms Servo masuk posisi jam 14:00 26
Gambar 2.21. Pemilihan diagram waktu untuk 3.16 m pulsa Tiap-Tiap 20 ms tuas servo ada pada posisi jam 12:00 26
Gambar 3.1 Diagram blok sistem kendali 37
Gambar 3.2 Alokasi fungsi pin mikrokontroler 39
Gambar 3.3 Rangkaian osilator 40

Gambar 3.4 Robot dua dimensi tampak depan 41
Gambar 3.5 Robot dua dimensi tampak samping kiri 41
Gambar 3.6 Arah rotasi dalam tiga dimensi 42
Gambar 3.7 Rotasi M terhadap f^1dari sudut θ 42
Gambar 3.8 Tuas kaki robot saat naik-turun 44
Gambar 3.9 (a) IC Regulator; (b) kapasitor polar 45
Gambar 3.10 Regulator 5V DC untuk motor servo 46
Gambar 3.11 Diagram alir gerak maju 47
Gambar 3.12 Diagram alir gerakan robot 49
Gambar 3.13 Diagram alir tegak lurus 50
Gambar 4.1 Skema Pergerakan Robot Maju Lurus dalam jarak 40 cm 55