

DAFTAR ISI

BAB I PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Maksud dan Tujuan	2
1.3 Batasan Masalah	2
1.4 Metode Penelitian	2
1.5 Sistematika Penulisan	3
BAB II TEORI PENUNJANG	4
2.1 IMU (Inertia Measurment Unit)	4
2.2 Accelerometer	4
2.3 Arduino Nano	6
2.4 Modul Bluetooth HC-05	6
2.5 Motor Stepper	7
2.6 Motor Servo	7
2.7 Flex Sensor	8
2.8 Spesifikasi Perangkat Keras	9
BAB III PERANCANGAN SISTEM	12
3.1 Penjelasan Blok Sistem	12
3.2 Perancangan Sistem	13
3.2.1 Perancangan Sensor Lengan	13
3.2.2 Perancangan Robot Lengan	14
BAB IV HASIL PENGUJIAN DAN ANALISA	16
4.1 Pengujian Perangkat Keras	16
4.1.1 Pengujian Motor Stepper Sumbu X	16
4.1.2 Pengujian Motor Stepper Sumbu Y	18
4.1.3 Pengujian Motor Stepper Sumbu Z	20
4.2 Analisa	24
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN	25
5.1 Kesimpulan	25
5.2 Saran	25