

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Modul Step Down LM 3596.....	5
Gambar 2.2 Arduino Mega	5
Gambar 2.3 Modul L298N	6
Gambar 2.4 Bagian Motor DC.....	7
Gambar 2.5 Prinsip Kerja Motor DC	8
Gambar 2.6 Baterai Lipo	9
Gambar 2.7 Roda Omni Wheels	10
Gambar 2.8 Sistem Pergerakan konvensional dan omni directional.....	11
Gambar 2.9 Macam – macam omni wheels.....	11
Gambar 2.10 Skematik Susunan roda omni dengan konfigurasi empat roda.....	12
Gambar 2.11 Sensor IR	14
Gambar 3.1 Diagram Block System.....	15
Gambar 3.2 Perancangan Labirin.....	16
Gambar 3.3 Desain Robot micromouse	17
Gambar 3.4 Perancangan Hardware.....	18
Gambar 3.5 Flowchart Sensor robot	19
Gambar 3.6 Gambar desain PCB	20

DAFTAR TABEL

Tabel 4.1 Pengujian Tegangan.....	22
Tabel 4.2 Pengujian Motor	23
Tabel 4.3 Pengujian Sensor	24
Tabel 2.4 Pengujian Sensor	28
Tabel 2.5 Pengujian Keseluruhan Robot	25

BIOGRAFI



Perkenalkan nama saya Guntur Bagus Nurul Irawan, Saya lahir di Surabaya 24 November 1999 , pendidikan pertama saya di SD Negeri Kendangsari 5, kemudian saya melanjutkan pendidikan saya di SMP Untag Surabaya dan SMK Negeri 3 Surabaya Dengan mengambil jurusan Teknik Audio Video , kemudian saya melanjutkan pendidikan ke jenjang yang lebih tinggi yaitu bangku perkuliahan di Universitas 17 Agustus 1945 Surabaya dengan mengambil Jurusan Teknologi Listrik akhir kata dari saya mengucapkan rasa syukur yang sebesar besarnya atas terselesaikannya proyek akhir saya yang berjudul **“PENERAPAN OMNI *DIRECTIONAL* WHEELS UNTUK PERGERAKAN ROBOT MICROMOUSE”**

INFORMASI PENULIS

- Nama : Guntur Bagus Nurul Irawan
- Motto : Pantang menyerah selalu berusaha keras
- Tlp 085815659480
- Alamat : Kendangsari Gang 11 no 18