

DAFTAR GAMBAR

		Halaman
Gambar 2.1	LDR.....	3
Gambar 2.2	Cara Pemasangan LDR.....	4
Gambar 2.3	Rangkaian <i>Inverting Amplifier</i>	5
Gambar 2.4	Rangkaian <i>Non Inverting Amplifier</i>	5
Gambar 2.5	Rangkaian <i>Inverting Summing Amplifier</i>	6
Gambar 2.6	Rangkaian <i>Non Inverting Summing Amplifier</i>	7
Gambar 2.7	Rangkaian <i>Voltage Follower</i>	8
Gambar 2.8	Rangkaian komparator.....	8
Gambar 2.9	Rangkaian <i>Current Amplifier</i>	9
Gambar 2.10	Konfigurasi Pin Mikrokontroler AT89S52.....	10
Gambar 3.1	Blok Diagram Robot Bor Pencari Sumber Cahaya.....	14
Gambar 3.2	Rangkaian <i>Power Supply</i>	16
Gambar 3.3	Rangkaian Sensor Cahaya.....	17
Gambar 3.4	Skema sebuah <i>Operational Amplifier</i>	18
Gambar 3.5	Rangkaian Komparator.....	18
Gambar 3.6	Rangkaian <i>Voltage Follower</i>	19
Gambar 3.7	Rangkaian Pengolah.....	20
Gambar 3.8	Sketsa bentuk robot.....	21
Gambar 3.9	Jarak yang ditempuh robot.....	21
Gambar 3.10	Program <i>default</i> yang berisi perintah untuk menjalankan robot dan pengecekan cahaya sekitar robot.....	23
Gambar 3.11	Subprogram ‘cek’.....	24
Gambar 3.12	Program apabila robot berhasil mendeteksi cahaya disebelah kiri.....	25
Gambar 3.13	Program apabila robot berhasil mendeteksi cahaya didepan.....	26
Gambar 3.14	Program apabila robot berhasil mendeteksi cahaya disebelah kanan.....	27
Gambar 3.15	Ilustrasi pemutaran sensor.....	28

Gambar 3.16	Alur pergerakan robot apabila tidak menemukan target.....	29
Gambar 4.1	<i>Range</i> tegangan sensor LDR.....	32
Gambar 4.2	Pergerakan Robot tanpa ada sumber cahaya.....	33
Gambar 4.3	Pengamatan terhadap robot menghadapi berbagai bentuk maze..	36