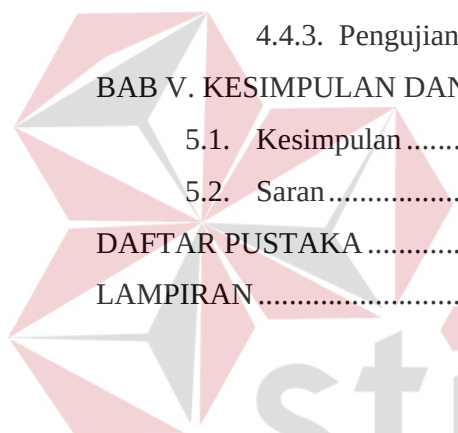


DAFTAR ISI

	Halaman
HALAMAN JUDUL.....	i
LEMBAR PENGESAHAN.....	iii
ABSTRAKSI.....	iv
KATA PENGANTAR	v
DAFTAR ISI	vii
BAB I.PENDAHULUAN	1
1.1. Latar Belakang	1
1.2. Perumusan Masalah.....	2
1.3. Batasan Masalah.....	2
1.4. Tujuan.....	2
1.5. Kontribusi	3
1.6. Sistematika Penulisan.....	3
BAB II. GAMBARAN UMUM PERUSAHAAN.....	5
2.1. Uraian Tentang Perusahaan	5
2.2. Produk Yang Diproduksi	5
2.3. Mesin Yang Digunakan Untuk Proses Produksi.....	6
BAB III.LANDASAN TEORI.....	8
3.1. Definisi Robot.....	8
3.1.1. Pengertian Definisi Robot.....	8
3.1.2. Motor DC	8
3.1.3. <i>ATmega 128</i>	9
3.1.4. <i>Motor Driver EMS 5A H-Bridge</i>	11
3.1.5. Spesifikasi.....	12
3.1.6. Keterangan Antar muka	12
3.1.7. <i>Push Button</i>	13
3.1.8. <i>Adjustable InfraredSensor</i>	14
BAB IV. PEMBAHASAN.....	16
4.1. Identifikasi Masalah	16
4.1.1. Rancangan Mesin Pemotong Terpal.....	16

4.1.2. Desain Mekanik.....	18
4.1.3. Rancangan Alat Pemotong Terpal.....	18
4.2 Cara Kerja Alat.....	19
4.3. Komponen Pengukur Panjang Terpal P.E	20
4.3.1. <i>Minimum System</i>	20
4.3.2. <i>Program Downloader</i>	21
4.3.3. Rangkaian <i>Reset</i>	23
4.3.4. Rangkaian <i>Power</i>	23
4.4. Pembahasan Program	25
4.4.1. Proses Pembuatan Program	25
4.4.2. Proses Pemindahan Program kedalam Atmega.....	27
4.4.3. Pengujian Alat	30
BAB V. KESIMPULAN DAN SARAN.....	32
5.1. Kesimpulan.....	32
5.2. Saran.....	32
DAFTAR PUSTAKA	33
LAMPIRAN	34



INSTITUT BISNIS
& INFORMATIKA
stikom
SURABAYA