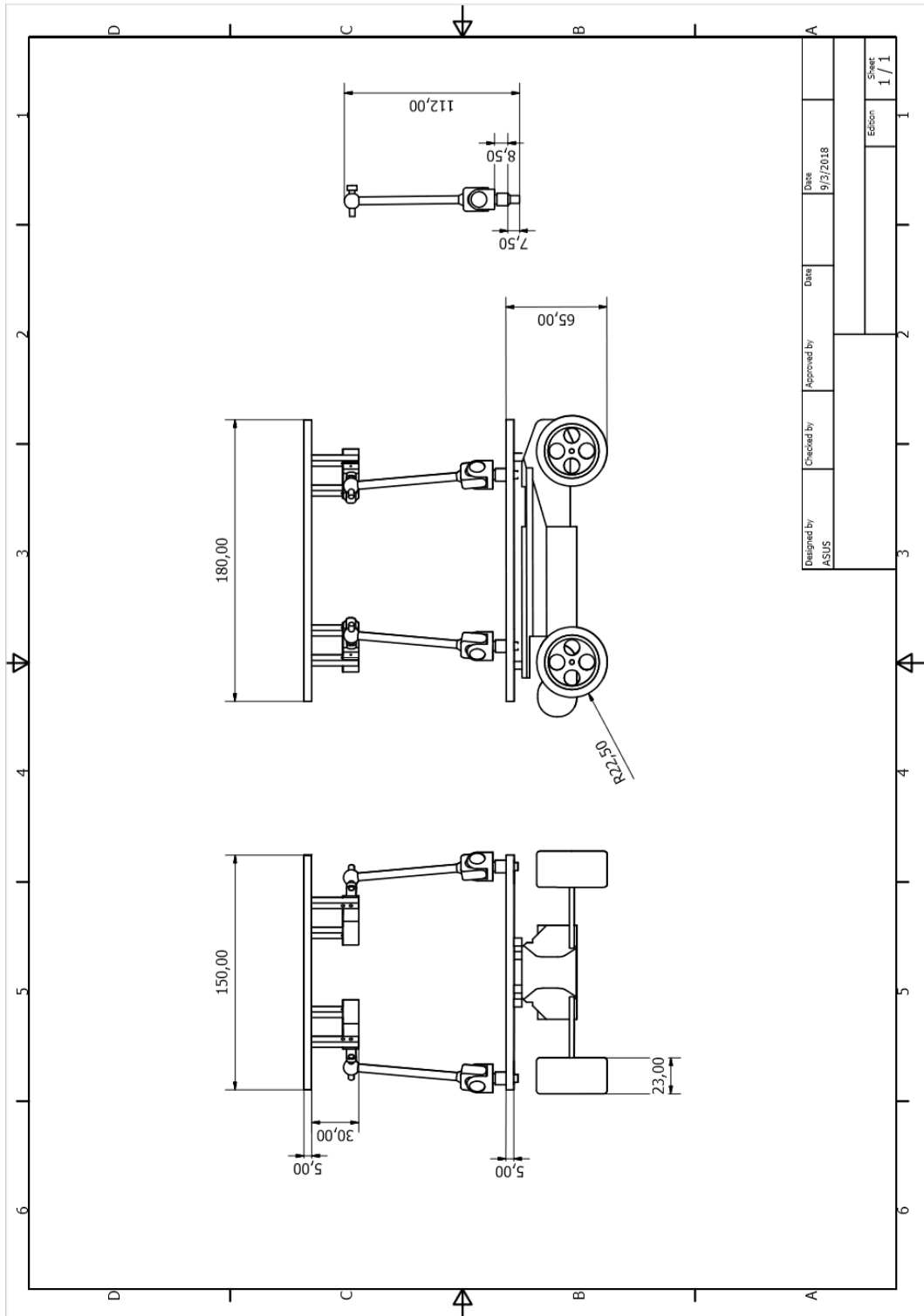


LAMPIRAN

Lampiran 1 Gambar Teknik Desain Prototipe



Lampiran 2 Kode Pemrograman

```
#include <MPU6050_tockn.h>
```

```
#include <Servo.h>
```

```
Servo myservo1; // create servo object to control a servo
```

```
Servo myservo2; // create servo object to control a servo
```

```
Servo myservo3; // create servo object to control a servo
```

```
Servo myservo4; // create servo object to control a servo
```

```
int sudut_servo = 0;
```

```
int sudut_servo_1 = 0;
```

```
int sudut_servo_2 = 0;
```

```
int sudut_servo_3 = 0;
```

```
int sudut_servo_4 = 0;
```

```
int sudut_y;
```

```
int sudut_x;
```

```
int sudut_z;
```

```
MPU6050 mpu6050(Wire);
```

```
void setup() {
```

```
  Serial.begin(9600);
```

```
  Wire.begin();
```

```
  mpu6050.calcGyroOffsets(true);
```

```
  myservo1.attach(9);
```

```
myservo2.attach(10);
myservo3.attach(11);
myservo4.attach(12);
}

void loop() {
  mpu6050.update();
  sudut_y=mpu6050.getAngleY();
  sudut_x=mpu6050.getAngleX();

  Serial.print(sudut_x);
  Serial.print("\t");
  Serial.println(sudut_y);

  sudut_servo_1=map(sudut_x,20,-20,0,180);
  sudut_servo_2=map(sudut_x,-20,20,0,180);
  sudut_servo_3=map(sudut_y,20,-20,0,180);
  sudut_servo_4=map(sudut_y,-20,20,0,180);
  myservo1.write(sudut_servo_1);
  myservo2.write(sudut_servo_2);
  myservo3.write(sudut_servo_3);
  myservo4.write(sudut_servo_4);

}
```