

DAFTAR TABEL

| | |
|--|----|
| Tabel 2.4 Fitur ATmega128.[4] | 6 |
| Tabel 2.5 Fitur L298.[5] | 7 |
| Tabel 2.8 Keterangan Kabel pada sensor <i>Quadrature Encoders</i> . [7] | 8 |
| Tabel 2.9 Fitur FT232R.[8] | 9 |
| Tabel 2.10 Hasil Pengujian Pembacaan Jarak 1 Meter Sensor Encoder Motor Kiri | 12 |
| Tabel 2.11 Hasil Pengujian Pembacaan Jarak 1 Meter Sensor Encoder Motor Kanan | 12 |
| Tabel 4.1.1 Hasil Pengujian Komunikasi Smartphone Android dengan Robot Dengan Metode Pertama. | 24 |
| Tabel 4.1.2 Hasil Pengujian Komunikasi Smartphone Android dengan Robot Dengan Metode Kedua. | 25 |
| Tabel 4.2.1 Hasil Pengujian Komunikasi Data Baudrate 4800, Dengan Metode <i>Timer Interrupt</i> 100 ms..... | 28 |
| Tabel 4.2.2 Hasil Pengujian Komunikasi Data Baudrate 4800, Tanpa Metode <i>Timer Interrupt</i> 100 ms..... | 29 |
| Tabel 4.2.3 Hasil Pengujian Komunikasi Data Baudrate 9600, Dengan Metode <i>Timer Interrupt</i> 100 ms..... | 30 |
| Tabel 4.2.4 Hasil Pengujian Komunikasi Data Baudrate 9600 ,Tanpa Metode <i>Timer Interrupt</i> 100 ms..... | 31 |
| Tabel 4.2.5 Hasil Pengujian Komunikasi Data Baudrate 19200, Dengan Metode <i>Timer Interrupt</i> 100 ms..... | 32 |
| Tabel 4.2.6 Hasil Pengujian Komunikasi Data Baudrate 19200, Tanpa Metode <i>Timer Interrupt</i> 100 ms..... | 33 |
| Tabel 4.2.7 Hasil Pengujian Akhir pada Semua Metode dan <i>Baudrate</i> | 34 |
| Tabel 4.2.8 Examples of Baud Rate Setting ATMega 128[4]. | 35 |
| Tabel 4.3.1 Tabel Pengujian Pertama, Posisi <i>Server</i> Dan <i>Client</i> Berada Pada Ruang Yang Sama. | 38 |
| Tabel 4.3.2 Tabel Pengujian Kedua, Kondisi <i>Client</i> Berada Di Dalam Ruang Kaca. | 39 |
| Tabel 4.3.3 Tabel Pengujian Kondisi Sinyal Ketiga. | 40 |
| Tabel 4.4.1 Hasil Pengujian Pertama Komunikasi Smartphone <i>Client Server</i> | 42 |
| Tabel 4.4.2 Hasil Pengujian Kedua Komunikasi Smartphone <i>Client Server</i> | 43 |

| | |
|---|----|
| Tabel 4.4.3 Hasil Pengujian Ketiga Komunikasi Smartphone <i>Client Server</i> | 44 |
| Tabel 4.4.4 Hasil Keseluruhan Uji Komunikasi Smartphone <i>Client Server</i> | 45 |
| Tabel 4.5.1 Hasil Pengujian Perbandingan nilai Tetha Dengan Nilai <i>Magnetometer</i> (1 m)..... | 47 |
| Tabel 4.5.2 Hasil Pengujian Perbandingan Nilai Jarak Tempuh Robot Dengan Jarak Tempuh Sistem Tracking (1 m) Tanpa <i>Magnetometer</i> | 47 |
| Tabel 4.5.3 Hasil Pengujian Perbandingan nilai Tetha Dengan Nilai <i>Magnetometer</i> (2 m)..... | 49 |
| Tabel 4.5.4 Hasil Pengujian Perbandingan Nilai Jarak Tempuh Robot Dengan Jarak Tempuh Sistem Tracking (2 m). | 49 |
| Tabel 4.4.5 Hasil Pengujian Perbandingan Nilai <i>Magnetometer</i> Sebelum dan Sesudah (2 m). .. | 50 |
| Tabel 4.5.6 Hasil Pengujian Perbandingan Nilai Jarak Tempuh Robot Dengan Jarak Tempuh Sistem Tracking (1 m) dengan menggunakan <i>magnetometer</i> | 50 |
| Tabel 4.5.7 Hasil Pengujian Perbandingan Nilai <i>Magnetometer</i> Sebelum dan Sesudah (2 m). .. | 51 |
| Tabel 4.5.8 Hasil Pengujian Perbandingan Nilai Jarak Tempuh Robot Dengan Jarak Tempuh Sistem Tracking (2 m) dengan menggunakan <i>magnetometer</i> | 52 |