

## DAFTAR TABEL

<b>Tabel 2.1</b> Hubungan sudut putar sektor dengan gear ratio .....	10
<b>Tabel 2.2</b> Acuan penentuan parameter Kp, Ki, dan Kd.....	28
<b>Tabel 3.1</b> Tabel fuzzy rule dan fungsi keanggotaan keluaran putaran motor dc .....	42
<b>Tabel 3.2</b> Aturan Fuzzy Logic Control .....	43
<b>Tabel 3.3</b> Defuzzifikasi dari fuzzy logic untuk mengeluarkan nilai Kp, Ki, dan Kd untuk kontroller PID .....	44
<b>Tabel 4.1</b> Hasil pembacaan nilai putar sudut kemudi (Steering Game DFGT).....	46
<b>Tabel 4.2</b> Hasil pembacaan sensor kecepatan (rotary encoder) roda kemudi kanan dan roda kemudi kiri.....	49
<b>Tabel 4.3</b> Hasil pembacaan sensor sudut (potensiometer) roda kiri dan roda kanan .....	51
<b>Tabel 4.4</b> Pengujian belok kanan respon sistem dengan output fuzzy respon lambat sebagai masukan PID kontroler .....	54
<b>Tabel 4.5</b> Pengujian belok kiri respon sistem dengan output fuzzy respon lambat sebagai masukan PID kontroler .....	55
<b>Tabel 4.6</b> Pengujian respon sistem dengan output fuzzy respon normal sebagai masukan PID kontroler .....	56
<b>Tabel 4.7</b> Pengujian respon sistem dengan output fuzzy respon cepat sebagai masukan PID kontroler .....	57