DAFTAR TABEL

Tabel 2.1 Penjelasan konfigurasi Port DB9 12
Tabel 3.1 Konfigurasi penggunaan Dynamixel AX-12..... 26
Tabel 4.1 Hasil pengujian pendeteksian objek berdasarkan warna..... 30
Tabel 4.2 Analisis Pendeteksian objek berdasarkan warna..... 31
Tabel 4.3 Data hasil pengujian penentuan posisi objek 32
Tabel 4.4 Data tingkat ketepatan pembacaan koordinat posisi objek 33
Tabel 4.5 Data hasil pengujian pergerakan motor servo 34
Tabel 4.6 Hasil pengujian penentuan nilai sudut join lengan robot dan posisi *end-effector* 35
Tabel 4.7 Data hasil analisis penentuan nilai sudut join lengan robot 37
Tabel 4.8 Data hasil anlisis ketepatan posisi *end-effector* terhadap posisi objek 38
Tabel 4.9 Data hasil pengujian tingkat keberhasilan pengambilan objek 40
Tabel 4.10 Data hasil pengujian waktu yang dibutuhkan dalam mengambil objek (kecepatan motor 5 RPM)..... 41
Tabel 4.11 Data hasil pengujian waktu yang dibutuhkan dalam mengambil objek (kecepatan motor 10 RPM)..... 41
Tabel 4.12 Data hasil pengujian waktu yang dibutuhkan dalam mengambil objek (kecepatan motor 20 RPM)..... 42
Tabel 4.13 Data hasil analisis waktu yang dibutuhkan dalam mengambil objek 44
Tabel 4.13 Data hasil pengaruh kecepatan terhadap akurasi dalam memindahkan objek 45