

DAFTAR TABEL

Tabel III-1. Keterangan desain mekanik pendulum terbalik.....	22
Tabel III-2. Spesifikasi Motor DC	24
Tabel III-3. Warna kabel keluaran Gray Code <i>absolute encoder</i> EP50S8-1024-3F-P-24[9].....	26
Tabel III-4. Rule-Inference	32
Tabel IV.1. Hasil pengujian bit <i>absolute rotary encoder</i>	37
Tabel IV-2. Hasil pengujian nilai sudut <i>absolute rotary</i>	39
Tabel IV-3 Pengujian sensor <i>Incremental Rotary Encoder</i>	41
Tabel IV-4. Hasil pengujian nilai PWM dengan tegangan motor DC	43
Tabel IV-5. Hasil pengujian nilai <i>output</i> Matlab dan Serial Monitor	46
Tabel. IV-6. Hasil pengujian dengan berbagai <i>output fuzzy</i> berbeda.....	50
Tabel IV-7. Hasil Pengujian dengan nilai beban yang berbeda	54