

DAFTAR TABEL

Tabel II-1 Spesifikasi Arduino UNO	20
Table III-1 Parameter Fisik Sistem Suspensi.....	25
Tabel III-2 Spesifikasi Motor Stepper Nema-17	33
Tabel III-3 Spesifikasi Input dan Output	34
Tabel IV-1 Parameter Uji <i>Open Loop</i> (matlab)	39
Tabel IV-2 Data Simulasi Fisik <i>Open Loop</i> (Simulink)	39
Tabel IV-3 Parameter Uji <i>Closed Loop</i> (matlab).....	42
Tabel IV-4 Data Simulasi Fisik <i>Closed Loop</i> (Simulink).....	42
Tabel IV-5 Nilai <i>Sample</i> Pengujian Prototipe <i>Open Loop</i> 0,1 Hz.....	44
Tabel IV-6 Nilai <i>Sample</i> Pengujian Prototipe <i>Open Loop</i> 0,3 Hz.....	46
Tabel IV-7 Nilai <i>Sample</i> Pengujian Prototipe <i>Open Loop</i> 0,6 Hz.....	47
Tabel IV-8 Nilai <i>Sample</i> Pengujian Prototipe <i>Closed Loop</i> 0,1 Hz	48
Tabel IV-9 Nilai <i>Sample</i> Pengujian Prototipe <i>Closed Loop</i> 0,3 Hz	50
Tabel IV-10 Nilai <i>Sample</i> Pengujian Prototipe <i>Closed Loop</i> 0,6 Hz	51
Tabel IV-11 Nilai Perbandingan <i>Closed Loop</i> Terhadap <i>Open Loop</i> (matlab)	52
Tabel IV-12 Nilai Perbandingan <i>Closed Loop</i> Terhadap <i>Open Loop</i> (simulink)	52
Tabel IV-13 Nilai Perbandingan Prototipe <i>Closed Loop</i> Terhadap <i>Open Loop</i>	53