

DAFTAR TABEL

Tabel 2. 1 Spesifikasi IC L293D.....	8
Tabel 3. 1 Rule Fuzzy Logic Controller.....	23
Tabel 4. 1 Uji coba IC driver motor L293D tanpa beban.....	29
Tabel 4. 2 Ujicoba ketelitian MPU6050	31
Tabel 4. 3 Ujicoba ketelitian perhitungan jarak Haversine Formula dengan Google Maps.....	32
Tabel 4. 4 Tabel perintah kendali manual.....	44