

## DAFTAR TABEL

Tabel II-1 Aturan-aturan untuk menentukan <i>Output Fuzzy</i> .....	12
Tabel III-1 Spesifikasi Sensor IR <i>Proximity</i> KR08235 .....	21
Tabel III-2 Spesifikasi Modul Sensor <i>Optocoupler</i> dan <i>Rotary encoder disc</i> .....	23
Tabel III-3 Spesifikasi Arduino UNO.....	24
Tabel IV-1 Pengujian Rancangan Mekanik Sistem .....	28
Tabel IV-2 Pengujian Sensor <i>Proximity</i> .....	29
Tabel IV-3 Kecepatan yang terukur pada <i>Optocoupler</i> dan Pengukuran Manual terhadap PWM yang diberikan .....	31
Tabel IV-4 Hubungan PWM dan Tegangan pada Motor DC yang digunakan.....	32
Tabel IV-5 Perbandingan <i>Output</i> berupa PWM pada Arduino dan MATLAB....	33