

DAFTAR TABEL

Tabel II-1. Efek <i>Proporsional</i> , <i>Integral</i> dan <i>Derivative</i> pada <i>Loop</i> Tertutup.....	13
Tabel III-1. Alamat Pengkabelan Sistem Sinyal Robot	21
Tabel III-2. Perbandingan Spesifikasi IMU 6 DOF	24
Tabel IV-1. Pengukuran Kebutuhan Energi Robot	41
Tabel IV-2. Tabel Perbandingan Waktu Siklus 2 Mikrokontroler.....	52
Tabel IV-3. Hasil Uji Reliabilitas <i>Transfer</i> Data.....	54
Tabel IV-4. Uji Respon Robot Terhadap Input User	55
Tabel IV-5. Hasil Pengujian Perintah Input Terhadap Jarak	55