

DAFTAR TABEL

Tabel 4.1 Pengujian dengan 8 gerakan selama 3 kali putaran.....	20
Tabel 4.2 Error sudut keempat joint terhadap joint lengan manusia.....	21
Tabel 4.3 Error sudut keempat joint terhadap pembacaan Kinect.....	22
Tabel 4.4 Error sudut keempat joint terhadap data yang diterima servo.....	22
Tabel 4.5 Hasil pengukuran respon waktu 8 gerakan.....	24
Tabel 4.6 Hasil pengujian jarak antara pengguna dan Kinect.....	25
Tabel 4.7 Pengujian gripper mengambil barang.....	26
Tabel 4.8 Pengujian rotasi base sudut set point 1° dan 90°.....	27
Tabel 4.9 Pengujian rotasi shoulder sudut set point 45° dan 90°.....	28
Tabel 4.10 Pengujian rotasi elbow sudut set point 1° dan 90°.....	29
Tabel 4.11 Pengujian rotasi gripper sudut set point 70° dan 180°.....	29
Tabel 4.12 Pengukuran waktu pada putaran pertama.....	30
Tabel 4.13 Pengukuran waktu pada putaran kedua.....	31
Tabel 4.14 Pengukuran waktu pada putaran ketiga.....	31