

DAFTAR TABEL

Tabel 1. 1 Rencana Jadwal Pelaksanaan.....	4
Tabel 2. 1 Respons kontroler PID terhadap perubahan konstanta	10
Tabel 3. 1 Konfigurasi Xbee S2C Pengirim dan Penerima	36
Tabel 3. 2 Perhitungan pada Ziegler-Nichols 1 <i>Tuing Rules</i>	42
Tabel 4. 1 Hasil pengujian panjang linear aktuator berdasarkan Nilai Sensor Kelengkungan.	45
Tabel 4. 2 Hasil pengujian pengereman mobil listrik berbasis remot kontrol tanpa kendali PID dengan beban pada kecepatan ≈ 40 km/jam.	47
Tabel 4. 3 Hasil pengujian pengereman mobil listrik berbasis remot kontrol tanpa kendali PID dengan beban pada kecepatan ≈ 20 km/jam.	47
Tabel 4. 4 Hasil pengujian waktu pengereman mobil listrik berbasis remot kontrol kendali PID tanpa beban pada kecepatan rata-rata 20 km/jam	52
Tabel 4. 5 Hasil pengujian waktu pengereman mobil listrik berbasis remot kontrol kendali PID tanpa beban pada kecepatan rata-rata 40 km/jam	52
Tabel 4. 6 Hasil pengukuran jarak henti pengereman mobil listrik berbasis remot kontrol kendali PID dengan beban pada kecepatan ≈ 40 km/jam.....	54
Tabel 4. 7 Hasil pengukuran jarak henti pengereman mobil listrik berbasis remot kontrol kendali PID dengan beban pada kecepatan ≈ 20 km/jam.....	54
Tabel 4. 8 Hasil pengukuran jarak henti pengereman mobil listrik dengan respons kaki manusia (manual) dengan beban pada kecepatan ≈ 40 km/jam.	56
Tabel 4. 9 Hasil pengukuran jarak henti pengereman mobil listrik dengan respons kaki manusia (manual) dengan beban pada kecepatan ≈ 20 km/jam.	56
Tabel 4. 10 Hasil pengukuran jarak mobil listrik meluncur	58