DAFTAR TABEL

Tabel III - 1. Spesifikasi Arduino Mega 24
Tabel III - 2. Spesifikasi Modul MPU-6050 25
Tabel III - 3. Spesifikasi Modul Bluetooth HC-05 26
Tabel III - 4. Spesifikasi Modul Motor Driver L298N 27
Tabel III - 5. Spesifikasi Motor DC 28
Tabel III - 6. Spesifikasi Webcam Logitech C930e 30
Tabel IV - 1. Spesifikasi Mobile Robot 39
Tabel IV - 2. Spesifikasi Mobile Robot (Lanjutan) 40
Tabel IV - 3. Pembacaan Encoder A (Kanan Depan) 42
Tabel IV - 4. Pembacaan Encoder B (Kanan Belakang) 43
Tabel IV - 5. Pembacaan Encoder C (Kiri Belakang) 43
Tabel IV - 6. Pembacaan Encoder C (Kiri Belakang) (Lanjutan) 44
Tabel IV - 7. Pembacaan Encoder D (Kiri Depan) 44
Tabel IV - 8. Ringkasan Data PWM dan RPM 45
Tabel IV - 9. Perolehan Akurasi dan Error Motor DC 46
Tabel IV - 10. Hasil Pengujian Sensor MPU-6050 47
Tabel IV - 11. Hasil Pengujian Sensor MPU-6050 (Lanjutan) 48
Tabel IV - 12. Persentase Nilai Error dan Akurasi Sensor MPU-6050 48
Tabel IV - 13. Spesifikasi Simulasi HIL 1 57
Tabel IV - 14. Spesifikasi Simulasi HIL 2 59
Tabel IV - 15. Perbandingan Hasil Simulasi Matlab dan HIL 60
Tabel IV - 16. Spesifikasi Sistem saat Implementasi Aktual 64
Tabel IV - 17. Pengolahan Data Pengujian Titik Init. Condition 1 (State x2) 65
Tabel IV - 18. Pengolahan Data Pengujian Titik Init. Condition 1 (State x1) 65
Tabel IV - 19. Data Scope Output Kendali Init. Condition 1a 67
Tabel IV - 20. Data Scope Output Kendali Init. Condition 1b 70
Tabel IV - 21. Data Perolehan Spike Terhadap Waktu (Init. Condition 1b) 70
Tabel IV - 22. Pengolahan Data Pengujian Titik Init. Condition 2 (State x2) 71
Tabel IV - 23. Pengolahan Data Pengujian Titik Init. Condition 2 (State x1) 71
Tabel IV - 24. Data Scope Output Kendali Init. Condition 2 73
Tabel IV - 25. Data Perolehan Spike Terhadap Waktu (Init. Condition 2) 74

Tabel IV - 26. Pengolahan Data Pengujian Titik Init. Condition 3 (State x2)..... 74
Tabel IV - 27. Pengolahan Data Pengujian Titik Init. Condition 3 (State x1)..... 75
Tabel IV - 28. Data Scope Output Kendali Init. Condition 3..... 76
Tabel IV - 29. Pengolahan Data Pengujian Titik Init. Condition 4 (State x2)..... 77
Tabel IV - 30. Pengolahan Data Pengujian Titik Init. Condition 4 (State x1)..... 78
Tabel IV - 31. Data Scope Output Kendali Init. Condition 4..... 80
Tabel IV - 32. Data Perolehan Spike Terhadap Waktu (Init. Condition 4)..... 80
Tabel IV - 33. Ringkasan Data Akurasi dan Error Pengujian (State x1) 80
Tabel IV - 34. Ringkasan Data Akurasi dan Error Pengujian (State x2) 80
Tabel IV - 35. Ringkasan Data Akurasi dan Error Pengujian (State x2) (Lanjutan) 81
Tabel IV - 36. Ringkasan Data Akurasi dan Error Gabungan (State x1 dan x2). 81
Tabel A - 1. Wiring Komponen Mobile Robot 87
Tabel B - 1. Akurasi State x2 Init. 1 (meter)..... 89
Tabel B - 2. Akurasi State x1 Init. 1 (meter)..... 89
Tabel B - 3. Akurasi State x2 Init. 2 (meter)..... 90
Tabel B - 4. Akurasi State x1 Init. 2 (meter)..... 90
Tabel B - 5. Akurasi State x2 Init. 3 (meter)..... 90
Tabel B - 6. Akurasi State x1 Init. 3 (meter)..... 91
Tabel B - 7. Akurasi State x2 Init. 4 (meter)..... 91
Tabel B - 8. Akurasi State x1 Init. 4 (meter)..... 91
Tabel B - 9. Akurasi Keseluruhan State x1 (meter) 92
Tabel B - 10. Akurasi Keseluruhan State x2 (meter) 92
Tabel B - 11. Akurasi State x1 dan x2 (meter)..... 92
Tabel C - 1. Source Code Simulasi CLBF dengan Matlab 92
Tabel C - 2. Source Code Simulasi CLBF dengan HIL 94
Tabel C - 3. Source Code Implementasi CLBF pada Mobile Robot..... 97