

DAFTAR TABEL

Tabel 2. 1 Riset Terkait	19
Tabel 2. 2 Perbandingan karakteristik step response untuk sistem orde 2	31
Tabel 2. 3 Parameter PID dengan metode Step Response	33
Tabel 2. 4 Parameter PID dengan metode Frequency Response.....	34
Tabel 3. 1 Spesifikasi Raspberry Pi 3b+	38
Tabel 3. 2 Spesifikasi Arduino Mega	39
Tabel 3. 3 Spesifikasi Adafruit Ultimate GPS	40
Tabel 3. 4 Spesifikasi Motor Driver L298N.....	41
Tabel 3. 5 Spesifikasi Motor DC 25GA370	41
Tabel 3. 6 Spesifikasi Regulator XL4015	42
Tabel 3. 7 Spesifikasi Servo 1181MG.....	43
Tabel 3. 8 Spesifikasi BNO055	44
Tabel 4. 1 Perbandingan Karakteristik Kendali PID Motor DC	82
Tabel 4. 2 Perbandingan Karakteristik Kendali PID Steering.....	84
Tabel 4. 3 Parameter Waypoint	85
Tabel 4. 4 Parameter Waypoint	87
Tabel 4. 5 Parameter Lokalisasi	88
Tabel 4. 6 Parameter Waypoint Continuous Task.....	89
Tabel 4. 7 Parameter Lokalisasi Continuous Task	89