

DAFTAR TABEL

Tabel 1.1 Tingkah Laku Kucing.....	25
Tabel 2.1 Daftar Kebutuhan.....	29
Tabel 2.2 Rangkuman kebutuhan dan kaitannya terhadap spesifikasi	30
Tabel 2.3 Verifikasi spesifikasi 1	31
Tabel 2.4 Verifikasi Spesifikasi 2	31
Tabel 2.5 Verifikasi spesifikasi 3	31
Tabel 2.6 Verifikasi spesifikasi 4	32
Tabel 2.7 Verifikasi spesifikasi 5	32
Tabel 3.1 Konsep usulan solusi.....	34
Tabel 3.2 Matriks Pemilihan	39
Tabel 3.3 Spesifikasi raspberry pi.....	45
Tabel 3.4 Pemilihan Komponen <i>Camera Module</i>	46
Tabel 3.5 Pemilihan Algoritma Real-Time Object Detection.....	47
Tabel 3.6 Pemilihan Komponen Pompa Air.....	48
Tabel 3.7 Pemilihan Komponen Pembangkit Gelombagn Suara.....	48
Tabel 3.8 Pemilihan Nozel Penyemprot Cairan.....	49
Tabel 4.1 Parameter training Tensorflow <i>Object Detection</i>	55
Tabel 4.2 Hasil training model	55
Tabel 4.3 Hasil Pengujian dengan Google Colab.....	57
Tabel 4.4 Hasil Pengujian Model pada Raspberry Pi	58
Tabel 4.5 Hasil Pengujian Model pada Raspberry Pi	58
Tabel 4.6 Hasil Kalibrasi Sensor Ultrasonik HCSR04.....	63
Tabel 4.7 Nilai Error Kalibrasi	64
Tabel 4.8 Tabel Analisis Statistik	65
Tabel 4.9 Hasil Pengujian Cairan Semprotan	67
Tabel 4.10 Hasil Pengujian Jarak Semprotan	70
Tabel 4.11 Pengujian Modul NE555	73
Tabel 4.12 Hasil Pengujian Output Speaker	76
Tabel 4.13 Analisis Pengerjaan Implementasi Sistem.....	81
Tabel 4.14 Hasil Pengujian Keseluruhan Sistem	87
Tabel 5.1 Hasil Pengujian Spesifikasi 1	89
Tabel 5.2 Hasil Pengujian Spesifikasi 2	91

Tabel 5.3 Hasil Pengujian Spesifikasi 3	92
Tabel 5.4 Hasil Pengujian Spesifikasi 4	93
Tabel 5.5 Catatan waktu pengiriman dan penerimaan data	96
Tabel 5.6 Hasil Pengujian Seluruh Spesifikasi.....	97