

DAFTAR TABEL

Tabel 1. 1 Mission Statement.....	3
Tabel 1. 2 Need Statement.....	4
Tabel 1. 3 Pengelompokan Kebutuhan.....	4
Tabel 2. 1 Spesifikasi Produk	5
Tabel 2. 2 Tabel Kebutuhan dan Spesifikasi.....	6
Tabel 2. 3 Spesifikasi 1	6
Tabel 2. 4 Tabel Spesifikasi 2.....	6
Tabel 2. 5 Tabel Spesifikasi 3.....	7
Tabel 3. 1 Usulan Konsep Solusi	9
Tabel 3. 2 Decision Matrix	12
Tabel 3. 3 Diagram Blok	14
Tabel 3. 4 Diagram Blok Level 1	16
Tabel 3. 5 Komponen Mikrokomputer	20
Tabel 3. 6 Komponen Mikrokontroler.....	20
Tabel 3. 7 Komponen Komunikasi Radio.....	20
Tabel 3. 8 Komponen Komunikasi LTE.....	21
Tabel 3. 9 Komponen Sensor Posisi	21
Tabel 3. 10 Komponen Rotary Encoder	21
Tabel 3. 11 Komponen Kamera.....	22
Tabel 3. 12 Komponen Sensor Arah	22
Tabel 3. 13 Input Gas dan Stir	22
Tabel 3. 14 Komponen Terpilih.....	23
Tabel 4. 1 nilai input dan output joystick.....	26
Tabel 4. 2 Tabel output tegangan joystick.....	28
Tabel 4. 3 Table packet loss 300 m.....	32
Tabel 4. 4 Pasangan antar pin pada sub sistem-2.....	33
Tabel 4. 5 Tabel Standar Throughput	36
Tabel 4. 6 Tabel Jitter	37

Tabel 4. 7 Tabel <i>Delay</i>	37
Tabel 4. 8 Hasil Pengujian Latitude dan Longitude	37
Tabel 4. 9 Hasil pengujian <i>Delay</i>	39
Tabel 4. 10 Hasil Pengujian <i>Delay</i>	39
Tabel 4. 11 Hasil Pengujian Jitter	40
Tabel 4. 12 Fuzzy Logic output sistem kemudi	45
Tabel 4. 13 Fuzzy Logic rules output sistem penggerak	45
Tabel 4. 14 Pengujian Kompas	48
Tabel 4. 15 Analisis Pengujian Sensor FC-03	52
Tabel 4. 16 Analisis Pengerjaan	52
Tabel 4. 17 Keseluruhan Wiring Diagram	55
Tabel 5. 1 Packet Loss 1 km	63
Tabel 5. 2 Data Error Pengujian	74