

DAFTAR TABEL

Tabel 2.1 Pemetaan kebutuhan dan kaitannya terhadap spesifikasi.....	4
Tabel 2.2 Verifikasi spesifikasi 1.....	6
Tabel 2.3 Verifikasi spesifikasi 2.....	7
Tabel 2.4 Verifikasi spesifikasi 3.....	7
Tabel 2.5 Verifikasi spesifikasi 4.....	7
Tabel 2.6 Verifikasi spesifikasi 5.....	8
Tabel 2.7 Verifikasi spesifikasi 6.....	8
Tabel 3.1 Rincian diagram blok level 0.....	12
Tabel 3.2 Rincian blok diagram level 1.....	13
Tabel 3.3 Proses koneksi mikrokomputer.....	14
Tabel 3.4 Sistem pendeteksi titik jalur yang akan dilewati.....	15
Tabel 3.5 Navigasi titik jalur yang sudah ditentukan.....	16
Tabel 3.6 Rincian memasukkan paket ke dalam container robot.....	18
Tabel 3.7 Proses pengambilan passcode.....	19
Tabel 3.8 Proses verifikasi passcode.....	19
Tabel 3.9 Proses penutupan container.....	20
Tabel 3.10 Pemilihan jenis bahan utama.....	23
Tabel 3.11 Pemilihan jenis sensor gambar.....	24
Tabel 3.12 Pemilihan keamanan container.....	25
Tabel 3.13 Pemilihan jenis mikrokomputer.....	25
Tabel 3.14 Tabel Pemilihan LCD.....	26
Tabel 3.15 Pemilihan Jenis Camera Monitoring.....	26
Tabel 3.16 Pemilihan jenis mikrokontroler.....	27
Tabel 3.17 Pemilihan jenis motor.....	27
Tabel 3.18 Pemilihan jenis Electronic Speed Controll.....	28
Tabel 3.19 Pemilihan jenis power supply.....	29
Tabel 3.20 Pemilihan jenis GPS.....	29
Tabel 3.21 Pemilihan jenis telemetri.....	29
Tabel 3.22 Rangkuman hasil pemilihan komponen.....	30
Tabel 3.23 Timeline pengerjaan dan pembagian kerja tim.....	38
Tabel 4.1 Pengujian sensor gambar pada kondisi cahaya terang.....	52
Tabel 4.2 Pengujian sensor gambar pada kondisi cahaya kurang.....	54

Tabel 4.3 Data nilai yang dihitung dari nilai rata-rata pembacaan sensor gambar pada kondisi cahaya terang	58
Tabel 4.4 Data nilai yang dihitung dari nilai rata-rata pembacaan sensor gambar pada kondisi cahaya kurang	58
Tabel 4.5 Hasil Pengujian Tampilan LCD dan Servo	60
Tabel 4.6 Keterangan Kalibrasi akselerometer	63
Tabel 4.7 Pengujian rpm motor pada jarak 5,3 meter	64
Tabel 4.8 Pengujian remote controll	66
Tabel 4.9 Titik koordinat yang telah dibandingkan	70
Tabel 4.10 Hasil Analisis Konsumsi Arus Pada Setiap Komponen.....	72
Tabel 4.11 Hasil Total Konsusi Arus Yang Diperlukan Semua Komponen.....	72
Tabel 4.12 Hasil Analisis Daya Tahan Baterai	73
Tabel 4.13 Hasil Pengujian Tampilan FPV Camera Berdasarkan Jarak.....	76
Tabel 5.1 Hasil Pengujian Daya Tampung Motor Tanpa Beban Pada Kontainer.....	108
Tabel 5.2 Hasil Pengujian Daya Tampung Motor dengan Beban Pada Kontainer.....	109