

DAFTAR TABEL

Table 1 Constraint.....	4
Table 2 Pembuatan mission statement.....	5
Table 3 Interpretasi kebutuhan berdasarkan hasil wawancara dengan user	6
Table 4 Spesifikasi dan Verifikasi	7
Table 5 Verifikasi Spesifikasi 1	9
Table 6 Verifikasi Spesifikasi 2	9
Table 7 Verifikasi Spesifikasi 3	9
Table 8 Verifikasi Spesifikasi 4	10
Table 9 Verifikasi Spesifikasi 5	10
Table 10 Verifikasi Spesifikasi 6	10
Table 11 Diagram Level 0	13
Table 12 Diagram Level 1	14
Table 13 Diagram Level 2.1.1	15
Table 14 Diagram Level 2.1.2	16
Table 15 Diagram Level 2.2.1	16
Table 16 Diagram Level 2.2.2	17
Table 17 Diagram Level 2.2.3	18
Table 18 Jadwal Pengerjaan (Gantt Chart)	33
Table 19 Pengujian penangkapan gambar dalam kondisi yang cahaya yang terang	41
Table 20 Pengujian penangkapan gambar dalam kondisi yang cahaya yang redup/gelap	42
Table 21 Contoh Gambar yang digunakan untuk pengujian	42
Table 22 Jarak tangkap dibawah pencahayaan yang terang	43
Table 23 Jarak tangkap dibawah pencahayaan yang redup/gelap	45
Table 24 Proses pengujian daya angkut servo	47
Table 25 Derajat perputaran servo dan pintu.....	48
Table 26 Hasil pengukuran arus (mA).....	50
Table 27 Pengukuran arus (mA) pada dengan throttle berbeda.....	51
Table 28 Daya tahan baterai	51
Table 29 Pengujian Motor DC	52
Table 30 Pengujian Waypoint pada Mission Planner	62
Table 31 Parameter remote-control	63
Table 32 Parameter telemetri	63
Table 33 Parameter pwm pada motor ESC.....	63
Table 34 Parameter untuk pergerakan servo dan steering	64
Table 35 Parameter untuk GPS.....	64
Table 36 Parameter untuk mengatur kecepatan dalam mode autonomous.....	64
Table 37 Kalibrasi kompas pada Mission Planner.....	65

Table 38 Jadwal Pengerjaan Capstone Design (Tugas Akhir)..... 68
Tabel 39 Keberhasilan robot mencapai 4,5 km/h berdasarkan jarak sampai 100 meter87
Tabel 40 Pengujian pelacakan dengan jarak 10 meter sampai 100 meter..... 104

