

## DAFTAR TABEL

Tabel 2. 1 Kekurangan dan Kelebihan Sistem Open Loop .....	II-20
Tabel 2. 2 Kelebihan dan Kekurangan Sistem Close Loop .....	II-22
Tabel 2. 3 Parameter Metode <i>Ziegler Nichols</i> .....	II-25
Tabel 2. 4 Penelitian Terkait .....	II-26
Tabel 3. 1 Data Kebutuhan dan Komponen .....	III-9
Tabel 3. 2 Hasil Pengujian Posisi Robot.....	III-11
Tabel 3. 3 Hasil Perbandingan Odometry Simultan dan Non-Simultan .....	III-11
Tabel 3. 4 Timeline Pelaksanaan Penelitian .....	III-13
Tabel 4. 1 Warna Kabel Wiring Pengujian Sensor Encoder .....	IV-4
Tabel 4. 2 Pengujian sensor <i>encoder</i> 1 Putaran Roda.....	IV-5
Tabel 4. 3 Pengujian sensor <i>encoder</i> Setengah Putaran Roda .....	IV-6
Tabel 4. 4 Pengujian motor DC Kanan .....	IV-7
Tabel 4. 5 Pengujian motor DC Kiri .....	IV-8
Tabel 4. 6 Aturan Ziegler-Nichols 1 .....	IV-11
Tabel 4. 7 Hasil Perhitungan Ziegler-Nichols 1 .....	IV-11
Tabel 4. 8 Hasil pengujian pada sumbu X (30, 0).....	IV-18
Tabel 4. 9 Hasil pengujian pada sumbu X (60, 0).....	IV-19
Tabel 4. 10 Hasil pengujian pada sumbu X (90, 0).....	IV-20
Tabel 4. 11 Hasil pengujian pada sumbu Y (0, 30).....	IV-21
Tabel 4. 12 Hasil pengujian pada sumbu Y (0, 60).....	IV-21
Tabel 4. 13 Hasil pengujian pada sumbu Y (0, 90).....	IV-22
Tabel 4. 14 Hasil pengujian pada sumbu X dan Y (30, 30).....	IV-23

Tabel 4. 15 Hasil pengujian pada sumbu X dan Y (60, 60).....	IV-24
Tabel 4. 16 Hasil pengujian pada sumbu X dan Y (90, 90).....	IV-25
Tabel 4. 17 Perbandingan akurasi <i>mobile robot</i> koordinat X, Y (40, 0).....	IV-38
Tabel 4. 18 Perbandingan akurasi <i>mobile robot</i> koordinat X, Y (0, 40).....	IV-39
Tabel 4. 19 Perbandingan akurasi <i>mobile robot</i> koordinat X, Y (40, 40).....	IV-40
Tabel 4. 20 Perbandingan akurasi <i>multi target</i> koordinat X, Y (40, 0).....	IV-41
Tabel 4. 21 Perbandingan akurasi <i>multi target</i> koordinat X, Y (40, 40).....	IV-42
Tabel 4. 22 Perbandingan akurasi <i>multi target</i> koordinat X, Y (0, 40).....	IV-42
Tabel 4. 23 Pengujian kinerja waktu tempuh <i>mobile robot</i> simultan 4 koordinat.....	IV-44
Tabel 4. 24 Pengujian kinerja waktu tempuh <i>mobile robot</i> non-simultan 4 koordinat.....	IV-44
Tabel 4. 25 Pengujian kinerja waktu tempuh <i>mobile robot</i> simultan 3 koordinat..	IV-46
Tabel 4. 26 Pengujian kinerja waktu tempuh <i>mobile robot</i> non-simultan 3 koordinat.....	IV-47
Tabel 4. 27 Pengujian kinerja waktu tempuh <i>mobile robot</i> Lintasan Berbelok 150°.....	IV-48
Tabel 4. 28 Pengujian kinerja waktu tempuh <i>mobile robot</i> Lintasan Berbelok 120°.....	IV-49
Tabel 4. 29 Pengujian kinerja waktu tempuh <i>mobile robot</i> Lintasan Berbelok 90°.....	IV-50

Tabel 4. 30 Pengujian kinerja waktu tempuh <i>mobile robot</i> Lintasan Berbelok 60° .....	IV-51
Tabel 4. 31 Pengujian kinerja waktu tempuh <i>mobile robot</i> Lintasan Berbelok 30° .....	IV-52
Tabel 4. 32 Pengujian kinerja waktu tempuh <i>mobile robot</i> simultan pada lintasan 2 belokan .....	IV-53
Tabel 4. 33 Pengujian kinerja waktu tempuh <i>mobile robot</i> non-simultan pada lintasan berbelok .....	IV-54