

DAFTAR TABEL

Tabel 1. Pengujian Memulai Aplikasi dan Komunikasi Robot.....	35
Tabel 2. Pengujian Slider PID Mode.....	36
Tabel 3. Pengujian Slider Non-PID Mode.....	37
Tabel 4. Pengujian <i>Input</i> PID Gains.....	38
Tabel 5. Pengujian Tombol Stop.....	39
Tabel 6. Pengujian Tombol Non-PID Mode.....	40
Tabel 7. Pengujian Tombol Maju.....	40
Tabel 8. Data Kecepatan Motor Ke-1 Berdasarkan PWM Masukan.....	43
Tabel 9. Data Kecepatan Motor Ke-2 Berdasarkan PWM Masukan.....	44
Tabel 10. Data Kecepatan Motor Ke-3 Berdasarkan PWM Masukan.....	45
Tabel 11. Data Kecepatan Motor Ke-4 Berdasarkan PWM Masukan.....	46
Tabel 12. Pengujian Nilai Kp.....	47
Tabel 13. Pengujian Nilai Ki.....	50
Tabel 14. Pengujian Nilai Kd.....	53
Tabel 15. Data Keberhasilan Robot saat Melewati Medan Menanjak.....	55
Tabel 16. Data Keberhasilan Robot saat Melewati Medan Menurun.....	58
Tabel 17. Data Kecepatan Motor DC Tiap Detik Saat Menanjak Berdasarkan Sudut.....	62
Tabel 18. Data Kecepatan Motor DC Tiap Detik Saat Menurun Berdasarkan Sudut.....	62
Tabel 19. Data Keberhasilan Robot saat Melewati Jalan Mendatar.....	63
Tabel 20. Data Keberhasilan Robot saat Diuji Dengan Perubahan <i>Setpoint</i>	64
Tabel 21. Pengujian Waktu untuk Respon Sistem Terhadap Kecepatan Motor.....	65