

DAFTAR TABEL

Tabel 2.1 Arduino Mega 2560	6
Tabel 3.1 Rule Fuzzy.....	40
Tabel 3.2 Logika Sensor Hall dan Kabel Tiga Fasa BLDC	42
Tabel 3.3 Invers Kabel Tiga Fasa BLDC	42
Tabel 3.4 Invers Sinyal Sensor Hall	43
Tabel 4.1 Pembacaan Sudut Menggunakan MPU6050 dan Busur.....	44
Tabel 4.2 Pembacaan MPU6050 I.....	46
Tabel 4.3 Pembacaan MPU6050 II	47
Tabel 4.4 Pembacaan MPU6050 III	49
Tabel 4.5 Nilai <i>Kalman Gain</i> dan <i>Bias Gyroscope</i>	52
Tabel 4.6 Respon MPU6050 Terhadap Perubahan Kemiringan Kendaraan	54
Tabel 4.7 Respon MPU6050 Terhadap Perubahan Kemiringan Kendaraan	55
Tabel 4.8 Tegangan Keluaran DAC	56
Tabel 4.9 Nilai RPM Berdasarkan PWM.....	58
Tabel 4.10 Nilai PWM Berdasarkan Aturan Logika Fuzzy	59
Tabel 4.11 Respon Pengereman I.....	63
Tabel 4.12 Respon Pengereman II	64
Tabel 4.13 Respon Pengereman III	65
Tabel 4.14 Respon Pengereman Dengan Beban Pengendara.....	66