

## DAFTAR TABEL

<b>Tabel 3.1</b> Dimensi robot .....	18
<b>Tabel 3.2</b> Penggunaan fitur mikrokontroler .....	20
<b>Tabel 3.3</b> Protokol pengirima data .....	23
<b>Tabel 3.4</b> Fungsi dari masing file program .....	24
<b>Tabel 3.5</b> Daftar fungsi-fungsi untuk pengolahan citra.....	27
<b>Tabel 4.1</b> Perbandingan duty cycle PWM perhitungan dan pengukuran .....	38
<b>Tabel 4.2</b> Waktu tempuh 100 cm terhadap nilai PWM.....	39
<b>Tabel 4.3</b> Jumlah robot keluar lintasan per 1000 sampel gambar pada pagi hari	42
<b>Tabel 4.4</b> Nilai error posisi robot per 1000 sampel gambar per pengujian pagi hari .....	44
<b>Tabel 4.5</b> Citra uji dan hasil cropping .....	45
<b>Tabel 4.6</b> Hasil pengujian pengenalan landmark .....	46
<b>Tabel 5.1</b> Jumlah robot keluar lintasan per 1000 sampel gambar pada pagi hari	22
<b>Tabel 5.2</b> Jumlah robot keluar lintasan per 1000 sampel gambar pada siang hari	24
<b>Tabel 5.3</b> Jumlah robot keluar lintasan per 1000 sampel gambar pada malam hari .....	26
<b>Tabel 6.1</b> Nilai error posisi robot per 1000 sampel gambar per pengujian pagi hari .....	28
<b>Tabel 6.2</b> Nilai error posisi robot per 1000 sampel gambar per pengujian siang hari .....	30
<b>Tabel 6.3</b> Nilai error posisi robot per 1000 sampel gambar per pengujian malam hari .....	32
<b>Tabel 7.1</b> Data latih PCA.....	33
<b>Tabel 7.2</b> Data uji PCA .....	33