

DAFTAR TABEL

Tabel 2.1 Beberapa jenis spesifikasi mikrokontroller.....	18
Tabel 4.1 Pengukuran Perangkat Keras pada Objek Bergerak Tanpa Awak	33
Tabel 4.2 Pengujian Perintah Gerakan Robot (Orde=10; sampel=5)	45
Tabel 4.3 Prosentasi Hasil Pengujian Perintah Gerakan Robot (Orde=10; Sample=5)	46
Tabel 4.4 Hasil Pengujian Orde 8 (Sampel=5).....	47
Tabel 4.5 Prosentase Hasil Pengujian Orde 8 (Sampel=5)	47
Tabel 4.6 Hasil Pengujian Orde 13 (Sampel=5)	48
Tabel 4.7 Prosentase Hasil Pengujian Orde 13 (Sampel=5)	48
Tabel 4.8 Hasil Pengujian Orde 16 (Sample=5)	49
Tabel 4.9 Prosentase Hasil Pengujian Orde 16 (Sample=5)	49
Tabel 4.10 Prosentase Hasil Pengujian Berbagai Orde.....	50
Tabel 4.11 Hasil Pengujian dengan 10 Sampel (Orde=10)	51
Tabel 4.12 Prosentase Hasil Pengujian 10 Sampel (Orde=10)	51
Tabel 4.13 Hasil Pengujian dengan 1 Sampel (Orde=10)	52
Tabel 4.14 Prosentase Hasil Pengujian 1 Sampel (Orde=10)	52
Tabel 4.15 Prosentase Hasil Pengujian Berbagai Sampel	53
Tabel 4.16 Hasil Pengujian dengan Orang yang Berbeda	54
Tabel 4.17 Prosentase Hasil Pengujian dengan Orang yang Berbeda	55
Tabel 4.18 Hasil Pengujian dengan Kata yang Berbeda.....	56