

DAFTAR TABEL

Tabel 2.1 Penelitian Terkait	6
Tabel 2.2 Respon Sistem Terhadap Perubahan K_p , K_i , dan K_d	13
Tabel 2.3 DOF Robot Badaya-Sas	15
Tabel 2.4 Konfigurasi Servo Robot Badaya-Sas	16
Tabel 2.5 Pemodelan Sistem Keseimbangan Robot	17
Tabel 3.1 Detail Desain Robot Tari Humanoid Badaya-Sas	24
Tabel 3. 2 Spesifikasi Raspberry Pi 4B	26
Tabel 3.3 Spesifikasi Baterai Lipo 4S	27
Tabel 3.4 Spesifikasi Mini 560 StepDown	27
Tabel 3.5 Spesifikasi IMU	28
Tabel 3.6 Spesifikasi MX 106	29
Tabel 3.7 Spesifikasi MX28	30
Tabel 3.8 Spesifikasi XM540	31
Tabel 3.9 Spesifikasi U2D2	32
Tabel 3.10 Spesifikasi U2D2 Power Hub Board	32
Tabel 4.1 Pengujian <i>pitch</i> Tanpa Sistem	41
Tabel 4.2 Pengujian <i>pitch</i> Dengan Sistem (Pinggang)	42
Tabel 4.3 Pengujian <i>pitch</i> dengan Sistem (Kaki)	42
Tabel 4.4 Pengujian <i>pitch</i> dengan Sistem (Kaki dan Pinggang)	43
Tabel 4.5 Pengujian <i>roll</i> Tanpa Sistem	44
Tabel 4.6 Pengujian <i>roll</i> dengan Sistem	45