

DAFTAR TABEL

Tabel 3.1	Hasil perbandingan komponen Motor DC.	15
Tabel 3.2	Hasil perbandingan komponen Motor Servo.	16
Tabel 3.3	Hasil perbandingan komponen sensor LiDAR.....	17
Tabel 3.4	Hasil perbandingan komponen Mikrokomputer.	18
Tabel 3.5	Rangkuman hasil komponen yang terpilih.....	19
Tabel 4.1	Hasil pengukuran jarak menggunakan sensor LiDAR pada sudut 0°.	22
Tabel 4.2	Hasil pengukuran jarak menggunakan sensor LiDAR pada sudut 45°.....	24
Tabel 4.3	Hasil pengukuran jarak menggunakan sensor LiDAR pada sudut 90°.....	25
Tabel 4.4	Hasil pengukuran jarak menggunakan sensor LiDAR pada sudut 135°.....	26
Tabel 4.5	Hasil pengukuran jarak menggunakan sensor LiDAR pada sudut 180°.....	28
Tabel 4.6	Hasil pengukuran LiDAR pada objek kiri di beberapa posisi kendaraan dalam 6 putaran acak di awal.....	35
Tabel 4.7	Hasil pengukuran LiDAR pada objek kanan di beberapa posisi kendaraan dalam 6 putaran acak di awal.....	39
Tabel 4.8	Hasil pengukuran LiDAR pada objek tengah di beberapa posisi kendaraan dalam 6 putaran acak di awal.....	43
Tabel 4.9	Hasil pengukuran LiDAR pada objek tengah di beberapa posisi kendaraan dalam 6 putaran acak di awal dan lebar lintasan 150 cm..	47
Tabel 4.10	Hasil pengukuran LiDAR pada objek kiri di beberapa posisi kendaraan dalam 6 putaran acak di awal dan lebar lintasan 150 cm..	50
Tabel 4.11	Hasil pengukuran LiDAR pada objek kanan di beberapa posisi kendaraan dalam 6 putaran acak di awal dan lebar lintasan 150 cm..	52
Tabel 4.12	<i>Tabel Bill of Materials.</i>	65
Tabel 4.13	Komponen <i>overhead.</i>	69
Tabel 4.14	Rekapitulasi total biaya.	69