

DAFTAR TABEL

Tabel 3.1 Tabel Logika Driver Motor.....	19
Tabel 3.2 <i>Fuzzy Inference System</i>	24
Tabel 4.1 Pembacaan Warna Putih	29
Tabel 4.2. Pembacaan Warna Hitam.....	29
Tabel 4.3 Nilai <i>Treshold</i> setiap sensor	30
Tabel 4.3. Nilai PWM	31
Tabel 4.4 Nilai setiap sensor dan nilai output fuzzy logic saat berjalan lurus	33
Tabel 4.5 Nilai output fuzzy saat terjadi kesalahan pembacaan jalur oleh sensor	33
Tabel 4.6 Nilai sensor saat robot berjalan searah jarum jam	34
Tabel 4.7 Nilai sensor saat robot berlawanan arah jarum jam	34