

## DAFTAR TABEL

<b>Tabel 3.1</b> <i>Rule Inference</i> motor kiri .....	29
<b>Tabel 3.2</b> <i>Rule Inference</i> motor kanan .....	29
<b>Tabel 3.3</b> Format Data ASCII RFID .....	33
<b>Tabel 3.4</b> Konversi identifikasi unik .....	33
<b>Tabel 3.5</b> Hasil Dijkstra bila posisi awal terminal 1 .....	36
<b>Tabel 3.6</b> Hasil Dijkstra bila posisi awal terminal 2 .....	36
<b>Tabel 3.7</b> Hasil Dijkstra bila posisi awal terminal 3 .....	36
<b>Tabel 3.8</b> Hasil Dijkstra bila posisi awal terminal 4 .....	36
<b>Tabel 4.1</b> Hasil pembacaan sensor .....	39
<b>Tabel 4.2</b> Hasil pengujian <i>driver</i> motor DC kanan .....	41
<b>Tabel 4.3</b> Hasil pengujian <i>driver</i> motor DC kiri .....	41
<b>Tabel 4.4</b> Hasil pengujian kecepatan eksekusi <i>Fuzzy Logic</i> .....	45
<b>Tabel 4.5</b> Konversi PWM ke RPM Roda Menyentuh Bidang Datar .....	48
<b>Tabel 4.6</b> Konversi PWM ke RPM Roda Tidak Menyentuh Bidang Datar ....	49
<b>Tabel 4.7</b> Konversi Tegangan ke RPM Roda.....	49
<b>Tabel 4.8</b> Hasil pengujian jarak antara <i>tag</i> dan <i>reader</i> RFID .....	50
<b>Tabel 4.9</b> Hasil pengujian terminal 1 menuju terminal 4 .....	51
<b>Tabel 4.10</b> Hasil pengujian terminal 4 menuju terminal 1 .....	51