

## DAFTAR TABEL

<i>Tabel 2.1 Perbedaan Antara Robot Dengan Manusia.....</i>	6
<i>Table 3.1 Tabel Masukan Motor Driver.....</i>	17
<i>Table 3.2 Aturan Logika PID pada Robot Wallfollower.....</i>	22
<i>Tabel 4.1 Jarak Sensor Terhadap Dinding Lintasan /10s.....</i>	30
<i>Tabel 4.2 Error Perfoemansi Sistem /10s.....</i>	31
<i>Tabel 4.3Pengambilan Konstanta Kp Berubah-ubah.....</i>	33
<i>Tabel 4.4Pengambilan Konstanta Ki Berubah-ubah.....</i>	33
<i>Tabel 4.5Pengambilan Konstanta Kd Berubah-ubah.....</i>	34
<i>Tabel4.6Pengambilan KonstantaKp, Ki dan Kd SecaraAcak.....</i>	35
<i>Tabel 4.7Pengujian Terakhir dengan Nilai Konstanta Berbeda.....</i>	36