

DAFTAR TABEL

Tabel 2.1 <i>Tuning</i> parameter K_p, K_i, K_d dengan metode II Ziegler-Nichols	22
Tabel 3.1 Karakteristik IRF9540	31
Tabel 3.2 Karakteristik IRF540	31
Tabel 4.1 Data hasil pembacaan sensor ultrasonik	38
Tabel 4.2 Data hasil pengujian sensor gas	42
Tabel 4.3 Data hasil pengujian <i>driver</i> motor <i>MOSFET H-Bridge</i>	44
Tabel 4.4 Data hasil pengujian program PID adaptif berbasis LMS	46
Tabel 4.5 Penentuan nilai K_p, K_i, K_d	48
Tabel 4.6 Karakteristik <i>empirical tuning</i>	49
Tabel 4.7 Data hasil respon transien terhadap perubahan nilai K_d	51
Tabel 4.8 Data hasil trial robot terhadap nilai respon transien	52
Tabel 4.9 Hasil trial pendeteksian gas	53