

DAFTAR TABEL

Tabel 3.1: Tabel Kebenaran Sensor Keep On Track.....	15
Tabel 3.2: Tabel Kebenaran algoritma <i>depth first search</i> dengan <i>right hand rule</i>	19
Tabel 4.1: Pengujian Tanggapan Sensor	23
Tabel 4.2: Pengujian PWM <i>output</i> dengan voltase <i>input</i> 11,5V	24
Tabel 4.3: Pengujian PWM <i>output</i> dengan voltase <i>input</i> 11,3V	24
Tabel 4.4: Pengujian PWM <i>output</i> dengan voltase <i>input</i> 11 V	25
Tabel 4.5: Pengujian PWM <i>output</i> dengan voltase <i>input</i> 10,8 V.....	25
Tabel 4.6: Pengujian Robot pada simpangan lurus dan kiri.....	26
Tabel 4.7: Pengujian Robot pada simpangan lurus dan kanan.....	27
Tabel 4.8: Pengujian Robot pada simpangan kanan dan kiri	28
Tabel 4.9: Pengujian Robot pada simpang empat	29
Tabel 4.10: Pengujian Robot pada <i>maze</i> 1	30
Tabel 4.11: Pengujian Robot pada <i>maze</i> 2	32
Tabel 4.12: Pengujian Robot pada <i>maze</i> 3	34
Tabel 4.13: Pengujian Robot pada <i>maze</i> 4 dengan aturan tambahan	37