

DAFTAR TABEL

Tabel III- 1. Komposisi aturan pada <i>fuzzy logic control</i>	21
Tabel IV- 1. Koordinat yang diperoleh dari google maps	32
Tabel IV- 2. Koordinat hasil pengujian GPS NEO-06.....	32
Tabel IV- 3. Perhitungan <i>error</i> pembacaan GPS	33
Tabel IV- 4. Hasil pengujian sensor CMPS LSM303.....	35
Tabel IV- 5. Hasil pengujian <i>driver</i> motor H-Bridge	36