

## DAFTAR TABEL

<b>Tabel IV - 1</b> Pengujian kecepatan robot terhadap tegangan .....	33
<b>Tabel IV - 2</b> Hasil Pengujian Ketepatan Posisi Robot Menuju Destinasi node b dengan Skema Lintasan 2x2 .....	38
<b>Tabel IV - 3</b> Hasil Pengujian Ketepatan Posisi Robot Menuju Destinasi <i>node d</i> .....	42
<b>Tabel IV - 4</b> Hasil Pengujian Ketepatan Posisi Robot Menuju Destinasi Node e dengan Skema Lintasan 2x2 .....	46
<b>Tabel IV - 5</b> Hasil Pengujian Ketepatan Posisi Robot Menuju Destinasi Node f dengan Skema Lintasan 3x3 .....	53
<b>Tabel IV - 6</b> Hasil Pengujian Ketepatan Posisi Robot Menuju Destinasi Node h dengan Skema Lintasan 3x3 .....	57
<b>Tabel IV - 7</b> Hasil Pengujian Ketepatan Posisi Robot Menuju Destinasi Node i dengan Skema Lintasan 3x3 .....	62
<b>Tabel IV - 8</b> Hasil Pengujian Ketepatan Posisi Robot Menuju Destinasi <i>Node f</i> dengan <i>Node</i> Halangan pada Skema Lintasan Uji 3x3 .....	65
<b>Tabel IV - 9</b> Hasil Pengujian Ketepatan Posisi Robot Menuju Destinasi <i>Node f</i> dengan <i>Node</i> Halangan pada Skema Lintasan Uji 3x3 .....	68