

DAFTAR TABEL

Tabel 3.1	Komponen <i>hardware</i> dan <i>software</i>	21
Tabel 3.2	Koordinat posisi awal dan target kordinat.	26
Tabel 3.3	Spesifikasi <i>Remote</i> PC dan Turtlebot3.....	30
Tabel 4.1	Perbandingan jarak asli dengan Hasil Pengukuran sensor.....	32
Tabel 4.2	Hasil perbandingan antara posisi yang dituju terhadap hasil pengujian.	37
Tabel 4.3	Skenario pengujian dengan menggunakan titik kebocoran.....	39
Tabel 4.4	Pengujian Sistem Navigasi Ke Titik Kebocoran Gas	39
Tabel 4.5	Konfigurasi sebelum melakukan proses mapping dengan SLAMGmapping.....	42