

DAFTAR TABEL

Tabel 3.1 Spesifikasi Flex Sensor	18
Tabel 3.2 Spesifikasi Gyroscope MPU 6050	19
Tabel 3.3 Spesifikasi Arduino Uno.....	21
Tabel 3.4 Spesifikasi Motor Servo.....	22
Tabel 4.1 Nilai Yaw Pitch Roll pada Serial Monitor	27
Tabel 4.2 Nilai Flex Sensor pada Serial Monitor.....	30
Tabel 4.3 Percobaan Sensor Gyroscope pada Sumbu Bahu Robot Artikulasi.....	31
Tabel 4.4 Percobaan Sensor Gyroscope pada Sumbu Base Robot Artikulasi	32
Tabel 4.5 Pengujian Posisi Sudut Sensor Gyroscope Terhadap Nilai Sudut Yaw.....	35
Tabel 4.6 Pengujian Posisi Sudut Sensor Gyroscope Terhadap Nilai Sudut Roll	36
Tabel 4.7 Percobaan Flex Sensor sebagai Penjepit (gripper) Robot Artikulasi	38
Tabel 4.8 Percobaan Flex Sensor sebagai Sumbu Ayun Robot Artikulasi	39
Tabel 4.9 Percobaan mengambil, mengangkat, dan memindahkan objek	42