

## DAFTAR TABEL

Tabel 2.1 Datasheet Arduino UNO Rev3[15] .....	24
Tabel 4.1 Hasil Pengujian Pengukuran Jarak 1 meter bagian-1 .....	40
Tabel 4.2 Hasil Pengujian Pengukuran Jarak 1 meter bagian-2 .....	41
Tabel 4.3 Hasil Pengujian Pengukuran Jarak 1 meter bagian-3 .....	42
Tabel 4.4 Hasil Pengujian Pengukuran Jarak 1 meter bagian-4 .....	43
Tabel 4.5 Hasil Pengujian Pengukuran Jarak 2 meter bagian-1 .....	44
Tabel 4.6 Hasil Pengujian Pengukuran Jarak 2 meter bagian-2 .....	45
Tabel 4.7 Hasil Pengujian Pengukuran Jarak 2 meter bagian-3 .....	46
Tabel 4.8 Hasil Pengujian Pengukuran Jarak 2 meter bagian-4 .....	47
Tabel 4.9 Data Nilai Pengujian Navigasi Lurus Kursi Roda pada ROS Berdasarkan lokalisasi kursi roda terhadap titik koordinat di sumbu x dan y titik awal (0,0). .....	48
Tabel 4.10 Data Nilai Pengujian Navigasi Lurus Kursi Roda Dengan Pengukuran Manual dan Hasil Perbandingan Error Pengujian, titik awal (0,0). .....	49
Tabel 4.11 Data Nilai Pengujian Navigasi Lurus Kursi Roda pada ROS Berdasarkan lokalisasi kursi roda terhadap titik koordinat di sumbu x dan y, titik awal (2.3, -1.3) meter.....	51
Tabel 4.12 Data Nilai Pengujian Navigasi Lurus Kursi Roda Dengan Pengukuran Manual dan Hasil Perbandingan Error Pengujian, titik awal (2.3, -1.3) meter.....	52
Tabel 4.13 Data Nilai Pengujian Navigasi Bolak-balik Kursi Roda	

pada ROS Bagian-1.....	54
Tabel 4.14 Data Nilai Pengujian Navigasi Bolak-balik Kursi Roda pada ROS Bagian-1.....	55
Tabel 4.15 Data Nilai Pengujian Navigasi Bolak-balik Kursi Roda pada ROS Bagian-3 dan Pengukuran Manual dengan alat ukur Panjang.....	55
Tabel 4.16 Data Nilai Hasil Perbandingan Error Pengujian navigasi.bolak-balik .....	56