

## DAFTAR TABEL

Tabel 2.1 Tabel Studi Literatur	8
Tabel 2.2 Struktur Umum Robot Manipulator	12
Tabel 2.3 Tabel Spesifikasi Arduino	19
Tabel 3.1 Keterangan Lengan Penghubung	35
Tabel 4.1 Data Sudut <i>Absolute Error</i>	38
Tabel 4.2 Data Pengujian Waktu Tempuh Pergerakan Robot	39
Tabel 4.3 Data Pengujian Arus yang Mengalir pada Servo	39
Tabel 4.4 Data Pengujian Tegangan dari PIN Keluaran Mikrokontroler Arduino	40
Tabel 4.5 Data Mengenai Rentang Slider Pengendali	41
Tabel 4.6 Data Rentang Sudut Slider Pengendali dan Data Byte	42
Tabel 4.7 Hubungan Antara Slider Pengendali Dan Letak Posisi Servo	43
Tabel 4.8 Hasil Pengujian Angkat Beban	45