

DAFTAR TABEL

Tabel 2.1	Level Kompetensi Arsitektur Subsumption_	24
Tabel 2.2	Perbandingan Penelitian Terkait_	24
Tabel 4.1	Pengujian Kecepatan Robot pada Lingkungan Robot 2 Ruang	41
Tabel 4.2	Pengujian Kecepatan Robot pada Lingkungan Robot 3 Ruang	41
Tabel 4.3	Pengujian Sensor Gyroscope pada Lingkungan Robot 3 Ruang	42
Tabel 4.2	Pengujian Sensor Gyroscope pada Lingkungan Robot 2 Ruang	42



U N I V E R S I T A S
MERCU BUANA