

DAFTAR TABEL

Tabel 2.1 Spesifikasi Arduino Nano	19
Tabel 2.2 Spesifikasi Kinect	24
Tabel 2.3 Tabel posisi penelitian berdasarkan jenis robot	41
Tabel 2.4 Tabel posisi penelitian berdasarkan jenis sensor <i>gesture recognition</i> ..	42
Tabel 2.5 Tabel posisi penelitian berdasarkan jenis perangkat transmisi data	44
Tabel 3.1 Konfigurasi pin I/O pada arduino	55
Tabel 4.1 Pengujian pengaruh cahaya dan jarak terhadap sensor kinect	60
Tabel 4.2 Pengujian <i>humanoid boxing robot</i> dengan kendali <i>kinect sensor</i>	61
Tabel 4.3 Pengujian perpindahan robot	63

