DAFTAR TABEL

Tabel 2.1 Konfigurasi Pin-Pin Mikrokontroler ATmega64 9

Tabel 2.1 (Lanjutan) Konfigurasi Pin-Pin Mikrokontroler ATmega64 10

Tabel 2.1 (Lanjutan) Konfigurasi Pin-Pin Mikrokontroler ATmega64 11

Tabel 2.2 Beberapa instruksi dasar bascom AVR 21

Tabel 3.1 Pin-pin I/O yang digunakan pada ATmega64 24

Tabel 3.1 Lanjutan Pin-pin I/O yang digunakan pada ATmega64 25

Tabel 4.1 Hasil Pengukuran Sensor Ultrasonik 61

Tabel 4.2 Hasil Pengujian Sensor Lantai 63

Tabel 4.3 Hasil Pengukuran Respon Sensor UVTron® 66

Tabel 4.4 Pengujian Kehandalan Robot dengan Start di Ruang 1 67

Tabel 4.5 Pengujian Kehandalan Robot dengan Start di Ruang 2 68

Tabel 4.6 Pengujian Kehandalan Robot dengan Start di Ruang 3 70

Tabel 4.7 Pengujian Kehandalan Robot dengan Start di Ruang 4 71