

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	i
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS	ii
ABSTRAK.....	iii
KATA PENGANTAR	v
UCAPAN TERIMAKASIH	vi
DAFTAR ISI.....	viii
DAFTAR GAMBAR	x
DAFTAR SINGKATAN	xi
DAFTAR ISTILAH	xii
BAB I PENDAHULUAN.....	1
1.1 Latar Belakang.....	1
1.2 Rumusan Masalah.....	2
1.3 Tujuan Perancangan	2
1.4 Batasan Masalah	2
1.5 Tahapan Penyelesaian Masalah	3
1.6 Sistematika Penulisan	3
BAB II DASAR TEORI	5
2.1 Pointing.....	5
2.2 Sistem kendali <i>loop</i> terbuka	7
2.3 Mikrokontroler ATmega 8535.....	7
2.4 JAVA	10
2.5 Motor DC.....	11
2.6 Kompas 10 (Cmps10)	11
2.7 APT NOAA-19.....	12
2.8 Tel-U Sat.....	12
2.9 Penelitian Sebelumnya	13
BAB III PERANCANGAN DAN REALISASI ALAT	14
3.1 Spesifikasi Sistem.....	14
3.2 Prinsip Kerja Sistem	14
3.3 Sistem Hardware.....	16
3.4 Sistem <i>Software</i>	18
3.5 Rancang Bangun Alat	22
3.6 Metoda Pengujian dan Parameter Keberhasilan	23

BAB IV PENGUJIAN DAN ANALISA	24
4.1 Pengujian Setiap Blok Rangkaian	24
4.2 PENGUJIAN DAN ANALISIS KINERJA SISTEM	31
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN	35
5.1 Kesimpulan.....	35
5.2 Tindak Lanjut	35
DAFTAR PUSTAKA	37
LAMPIRAN.....	A
LAMPIRAN.....	B
LAMPIRAN.....	C
LAMPIRAN.....	D
LAMPIRAN.....	E
LAMPIRAN.....	F
LAMPIRAN.....	G
LAMPIRAN.....	H
LAMPIRAN.....	I