

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	ii
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS	iii
ABSTRAK	iv
ABSTRACT	v
KATA PENGANTAR	vi
UCAPAN TERIMA KASIH	vii
DAFTAR ISI	x
DAFTAR GAMBAR	xii
DAFTAR TABEL	xiii
DAFTAR ISTILAH	xiv
DAFTAR SINGKATAN	xv
DAFTAR LAMPIRAN	xvi
BAB I PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Rumusan Masalah	2
1.3 Tujuan	2
1.4 Batasan Masalah	2
1.5 Metodologi Penelitian	2
1.6 Sistematika Penulisan	3
BAB II LANDASAN TEORI	5
2.1 Degree Of Freedom (DOF)	5
2.1.1 2 - Degree of Freedom	5
2.2 Accelerometer dan Gyroscope	6
2.2.1 Inertial Navigation System (INS)	6

2.3	PWM.....	7
2.4	Ackerman Steering Geometry	8
2.5	Hubungan Kecepatan dengan Kemiringan.....	9
BAB III DESAIN DAN PERANCANGAN		13
3.1	Gambaran Umum Sistem	13
3.2	Flowchart Output Sistem.....	15
3.3	Perancangan Platform.....	16
3.4	Perancangan Kendali Sistem	18
3.5	Penerimaan Data.....	24
3.6	Perancangan Pengujian.....	24
3.6.1	Pengujian Batas Gerak Platform	24
3.6.2	Pengujian Gerak Platform	24
3.6.3	Pengujian Penerimaan Data	25
BAB IV PENGUJIAN DAN ANALISIS		26
4.1	Skenario Pengujian.....	26
4.2	Hasil Pengujian dan Analisa.....	26
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN.....		33
5.1	Kesimpulan.....	33
5.2	Saran.....	33
DAFTAR PUSTAKA		34