

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	i
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS	ii
ABSTRAK	iii
<i>ABSTRACT</i>	iv
UCAPAN TERIMA KASIH	v
KATA PENGANTAR	vii
DAFTAR ISI	viii
DAFTAR GAMBAR DAN ILUSTRASI	x
DAFTAR TABEL	xii
DAFTAR ISTILAH	xiv
DAFTAR SINGKATAN DAN LAMBANG	xv
Bab I PENDAHULUAN	1
I.1 Latar Belakang	1
I.2 Rumusan Masalah	2
I.3 Tujuan Penelitian	2
I.4 Batasan Masalah	2
I.5 Metode Penelitian	2
Bab II TINJAUAN PUSTAKA	4
II.1 Gelombang Tsunami	4
II.2 Pasang Surut Permukaan Air Laut	7
II.3 <i>Microcontroller</i>	9
II.4 Sensor	10
II.5 Modul GPS	12
II.6 <i>SD Card</i> Modul	13
II.7 I2C (Inter Integrated Circuit) [12]	13
II.8 Analisis Statistika	15
Bab III PERANCANGAN SISTEM	17
III.1 Desain Sistem	17
III.2 Diagram Blok	17
III.3 Fitur dan Fungsi	18
III.4 Desain Perangkat Keras	19

III.5 Spesifikasi Komponen.....	22
III.6 Desain Perangkat Lunak.....	23
Bab IV HASIL DAN ANALISIS	25
IV.1 Pengujian Akurasi dan Presisi Sensor <i>Gyroscope</i> (MPU-6050).....	25
IV.2 Simulasi Kemiringan Gelombang Permukaan Air Pada Sumbu-XY (<i>Roll/Pitch</i>) Sensor MPU-6050	37
IV.3 Pengujian Akurasi dan Presisi Sensor BMP-180.....	40
IV.4 Simulasi Perubahan Elevasi Permukaan Air Laut dengan Sensor BMP-180	42
IV.5 Simulasi Keadaan Tsunami.....	43
Bab V KESIMPULAN DAN SARAN	47
V.1 Kesimpulan.....	47
V.2 Saran	47
DAFTAR PUSTAKA	48