

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	ii
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS	iii
ABSTRAK	iv
ABSTRACT	v
KATA PENGANTAR	vi
UCAPAN TERIMA KASIH.....	vii
DAFTAR ISI.....	viii
DAFTAR GAMBAR	x
DAFTAR TABEL	xi
DAFTAR ISTILAH	xii
DAFTAR SINGKATAN	xiii
BAB I PENDAHULUAN.....	14
1.1 LATAR BELAKANG	14
1.2 RUMUSAN MASALAH.....	15
1.3TUJUAN DAN MANFAAT PENELITIAN	15
1.4BATASAN MASALAH	15
1.5METODOLOGI PENELITIAN.....	16
1.6SISTEMATIKA PENULISAN.....	17
BAB II TINJAUAN PUSTAKA.....	18
2.1SELF-DRIVING CAR.....	18
2.2CAR LIKE MOBILE ROBOT (CLMR)	18
2.3ACKERMAN STEERING GEOMETRY	18
2.4PWM (PULSE WIDTH MODULATION).....	19
2.5METODE KENDALI FLC.....	20
BAB III PERANCANGAN SISTEM.....	23
3.1DIAGRAM BLOK SISTEM	23
3.2PERANCANGAN SISTEM PERANGKAT KERAS	24
3.3PERANCANGAN SISTEM PERANGKAT LUNAK	29
BAB IV HASIL PENELITIAN DAN ANALISIS	36

4.1PENGUJIAN ALGORITMA DAN SIMULASI LOGIKA FUZZY	36
4.2PENGUJIAN HUBUNGAN NILAI PWM , RPM RODA BELAKANG, TEGANGAN, DAN KECEPATAN.	37
4.3PENGUJIAN KESELURUHAN SISTEM.....	40
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN.....	45
5.1KESIMPULAN	45
5.2SARAN	45
DAFTAR PUSTAKA	46
LAMPIRAN.....	47