

# DAFTAR ISI

<b>LEMBAR PENGESAHAN</b> .....	i
<b>LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS</b> .....	ii
<b>ABSTRAK</b> .....	iii
<b>ABSTRACT</b> .....	iv
<b>KATA PENGANTAR</b> .....	v
<b>UCAPAN TERIMAKASIH</b> .....	vi
<b>DAFTAR ISI</b> .....	vii
<b>DAFTAR GAMBAR</b> .....	x
<b>DAFTAR TABEL</b> .....	xii
<b>DAFTAR SINGKATAN</b> .....	xiii
<b>BAB I PENDAHULUAN</b> .....	1
<b>1.1 Latar Belakang</b> .....	1
<b>1.2 Tujuan</b> .....	2
<b>1.3 Rumusan Masalah</b> .....	2
<b>1.4 Batasan Masalah</b> .....	2
<b>1.5 Metodologi Penelitian</b> .....	3
<b>1.6 Sistematikan Penulisan</b> .....	3
<b>BAB II DASAR TEORI</b> .....	5
<b>2.1 Transportasi</b> .....	5
<b>2.2 Navigasi</b> .....	5
<b>2.3 Sistem Kendali Otomatis</b> .....	6
<b>2.3.1 Waypoint control</b> .....	6
<b>2.4 Mikrokontroler</b> .....	7
<b>2.4.1 Arduino Mega2560</b> .....	7
<b>2.4.2 Spesifikasi Arduino Mega2560</b> .....	8
<b>2.5 GPS (Global Positioning System)</b> .....	9
<b>2.6 Bluetooth</b> .....	10
<b>2.7 Sensor Kompas HMC5883L</b> .....	11
<b>2.8 ESC (Electronic Speed Control)</b> .....	12
<b>2.8.1 ESC 320A</b> .....	12
<b>2.9 Motor DC</b> .....	13

2.9.1	Brushed Motor DC.....	13
2.9.2	Brushless Motor DC.....	14
2.10	Motor Servo.....	15
2.11	Arduino IDE.....	16
2.12	Mit APP Invertor .....	16
<b>BAB III</b>	<b>PERANCANGAN SISTEM .....</b>	<b>18</b>
3.1	Blok Diagram Sistem Kendali dan Tracking.....	18
3.2	Diagram Alir Sitem Kendali dan Tracking .....	19
3.3	Perancangan Sistem Kendali dan Tracking .....	20
3.4	Perancangan Mekanik.....	21
3.5	Perancangan Perangkat Keras .....	23
3.6	Perancangan Perangkat Lunak .....	26
3.6 1.	Perancangan Perangkat Lunak Pemroses Data Kompas HMC5883L .....	27
3.6 2.	Perancangan Perangkat Lunak Pemroses Data GPS Neo-6M .....	29
3.6 3.	Perancangan Sistem Navigasi Waypoint .....	31
3.6 4.	Perancangan Sistem Kendali .....	34
3.6 5.	Perancangan Antar muka Sistem Kendali dan Tracking .....	37
3.6 6.	Diagram Use Case .....	38
3.7	Analisa Kebutuhan Sistem .....	39
3.7.1	Spesifikasi Perangkat Keras ( <i>Hardware</i> ) .....	39
3.7.2	Spesifikasi Perangkat Lunak ( <i>software</i> ).....	39
3.8	Skenario Pengujian.....	39
3.8.1	Pengujian Fungsionalitas .....	40
3.8.2	Pengujian Sistem kendali .....	40
3.8.3	Pengujian Konektivitas aplikasi dengan Sistem kendali .....	40
3.8.4	Pengujian Sistem Secara Keseluruhan.....	40
<b>BAB IV</b>	<b>HASIL DAN PENGUJIAN SISTEM .....</b>	<b>41</b>
4.1.	Hasil.....	41
4.2.	Pengujian Fungsionalitas .....	42
4.2.1.	Pengujian Modul GPS .....	42
4.2.2.	Pengujian Sensor Kompas.....	45
4.3.	Pengujian Sistem Kendali .....	49
4.4.	Pengujian Konektivitas Sistem Kendali dengan Aplikasi .....	50
4.5.	Pengujian Sistem Secara Keseluruhan .....	50

<b>BAB V KESIMPULAN DAN SARAN</b> .....	53
<b>5.1 Kesimpulan</b> .....	53
<b>5.2 Saran</b> .....	53
<b>DAFTAR PUSTAKA</b> .....	55
<b>LAMPIRAN</b> .....	57