

## DAFTAR ISI

KATA PENGANTAR.....	i
ABSTRAK.....	ii
ABSTRACT.....	iii
DAFTAR ISI.....	iv
DAFTAR GAMBAR.....	vi
DAFTAR TABEL .....	viii
DAFTAR LAMPIRAN .....	ix
<b>BAB 1 PENDAHULUAN.....</b>	<b>1</b>
1.1 Latar Belakang .....	1
1.2 Rumusan Masalah.....	2
1.3 Tujuan .....	2
1.4 Batasan Masalah.....	2
1.5 Definisi Operasional.....	2
1.6 Metode Pengerjaan .....	3
1.7 Jadwal Pengerjaan .....	4
<b>BAB 2 TINJAUAN PUSTAKA.....</b>	<b>5</b>
2.1 Penelitian Sebelumnya .....	5
2.2 Pengutipan Teori dari Daftar Pustaka.....	5
<b>BAB 3 ANALISIS DAN PERANCANGAN .....</b>	<b>15</b>
3.1 ANALISIS.....	15
3.1.1 Gambaran Sistem Saat Ini .....	15
3.1.2 Blok Diagram / Topologi Sistem .....	15
3.1.3 Cara Kerja Sistem .....	15
3.1.4 Analisis Kebutuhan Sistem .....	15
3.2 PERANCANGAN.....	16
3.2.1 Gambaran Sistem Usulan.....	16
3.2.2 Topologi Sistem.....	17
3.2.3 Cara Kerja .....	18
3.2.4 Spesifikasi Sistem .....	21
<b>BAB 4 IMPLEMENTASI DAN PENGUJIAN .....</b>	<b>24</b>

4.1	Implementasi .....	24
4.2	Langkah Pengerjaan.....	24
4.2.1	Skematik.....	24
4.2.2	Rangkaian Sistem .....	24
4.3	Pengujian .....	25
4.3.1	Pengujian Komunikasi <i>Smartphone</i> dengan ESP6882 Node Mcu Menggunakan WiFi .....	25
4.3.2	Pengujian Lama Waktu yang dibutuhkan Untuk Mendapatkan Koordinat Modul GPS Neo 6m .....	26
4.3.3	Pengujian Lama Waktu yang dibutuhkan Untuk Mendapatkan Koordinat GPS <i>Smartphone</i> Menggunakan Aplikasi Blynk.....	27
4.3.4	Pengujian HMC5883L Untuk Mendapatkan Arah Utara .....	29
4.3.5	Pengujian Akurasi Modul GPS Neo 6M .....	32
4.3.6	Pengujian Akurasi GPS <i>Smartphone</i> .....	36
4.3.7	Pengujian Perhitungan Derajat yang Dibutuhkan Untuk Menggerakkan Motor <i>Stepper</i> .....	42
4.4	Skenario Pengujian .....	44
4.5	Analisis Hasil Pengujian .....	45
BAB 5 KESIMPULAN DAN SARAN .....		46
5.1	Kesimpulan .....	46
5.2	Saran .....	46
DAFTAR PUSTAKA .....		48
LAMPIRAN .....		49