

DAFTAR ISI

KATA PENGANTAR	i
ABSTRAK	ii
ABSTRACT	iii
DAFTAR ISI	iv
DAFTAR GAMBAR	vi
DAFTAR TABEL	vii
BAB 1 PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Rumusan Masalah.....	1
1.3 Tujuan	2
1.4 Batasan Masalah.....	2
1.5 Definisi Operasional.....	2
1.6 Metode Pengerjaan	3
BAB 2 TINJAUAN PUSTAKA	5
2.1 Penelitian Sebelumnya	5
2.2 Dasar Teori.....	6
2.2.1 Sensor Gyrocope MPU-6050.....	6
2.2.2 Arduino UNO	7
2.2.3 Modul GSM SIM800L	8
2.2.4 Module GPS NEO 6Mv2	8
2.2.5 Step Down DC	9
BAB 3 ANALISIS DAN PERANCANGAN.....	11
3.1 ANALISIS.....	11
3.1.1 Gambaran sistem saat ini.....	11
3.1.2 Analisis Kebutuhan Sistem	11
3.2 Perancangan	12
3.2.1 Blok Diagram Usulan	12
3.2.2 Topologi Sistem.....	13
3.2.3 Gambaran Sistem Usulan.....	14
3.2.4 Cara kerja alat pendeteksi kecelakaan pada sepeda motor	15

3.2.5 Spesifikasi Sistem	16
BAB 4 IMPLEMENTASI DAN PENGUJIAN.....	18
4.1 Implementasi	18
4.2 Pengujian	18
4.2.1 Pengujian Sensor Gyroscope MPU-6050	18
4.2.2 Pengujian Modul GSM SIM800L.....	21
4.2.3 Pengujian modul GPS NEO 6Mv2.....	23
4.2.4 Pengujian pengukuran kemiringan	26
BAB 5 KESIMPULAN DAN SARAN	29
5.1 Kesimpulan	29
5.2 Saran	29
Daftar Pustaka	30
Lampiran.....	31