

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	ii
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS	iii
ABSTRAK	iv
ABSTRACT	v
KATA PENGANTAR	1
UCAPAN TERIMA KASIH	2
DAFTAR ISI	4
DAFTAR GAMBAR	6
DAFTAR TABEL	8
BAB 1 PENDAHULUAN	9
1.1 Latar Belakang	9
1.2 Rumusan Masalah	10
1.3 Tujuan.....	11
1.4 Batasan Masalah.....	11
1.5 Metodologi Penelitian	11
1.6 Jadwal Pelaksanaan	12
BAB 2 KAJIAN PUSTAKA	15
2.1 Kajian Penelitian Terkait.....	15
2.2 Tunanetra	16
2.2.1 Definisi Tunanetra	16
2.2.2 Faktor Penyebab Tunanetra	16
2.2.3 Klasifikasi Tunanetra.....	17
2.2.4 <i>Blind Stick</i>	19
2.2.5 NodeMCU ESP32	19
2.2.6 Sensor <i>Ultrasonic HC-SR04</i>	20
2.2.7 Sensor Water Level	20
2.2.8 Modul GPS Neo6MV2	21
2.2.9 Blynk	21
BAB 3 METODOLOGI PENELITIAN	23
3.1 Bahan dan Peralatan yang Digunakan.....	23

3.2	Perancangan Sistem	25
3.3	Alur Sistem	26
3.4	Rangkaian Skema.....	28
3.5	Desain Sistem.....	30
3.6	Pengujian Komponen	31
3.7	Pengujian Rancangan Alat.....	31
3.7.1	Uji Coba Sensor Ultrasonic.....	31
3.7.2	Uji Coba Sensor <i>Water Level</i>	33
3.7.3	Uji Coba Sensor GPS	34
3.7.4	Uji Coba Konektivitas Blynk	35
BAB 4 HASIL PERCOBAAN DAN ANALISIS	37	
4.1	Rancang Bangun Alat	37
4.2	Rancang Bangun Blynk.....	41
4.3	Pengujian Komponen	44
4.3.1	Pengujian Konektivitas ESP32-Blynk	45
4.3.2	Pengujian <i>Push Button</i>	46
4.3.3	Pengujian <i>Water Level</i>	48
4.3.4	Pengujian Ultrasonik	49
4.3.5	Pengujian GPS.....	51
4.4	Pengujian Alat.....	53
4.4.1	Pengujian Daya Baterai.....	53
4.4.2	Pengujian Ultrasonik	55
4.4.3	Pengujian <i>Water Level</i>	60
4.4.4	Pengujian GPS.....	62
4.4.5	Pengujian Konektivitas Blynk.....	65
4.5	Pengujian Langsung	66
BAB 5 SIMPULAN DAN SARAN.....	72	
5.1	Simpulan	72
5.2	Saran.....	73
DAFTAR PUSTAKA	74	
LAMPIRAN	77	