

## DAFTAR ISI

	<b>Hal</b>
HALAMAN JUDUL	
LEMBAR PENGESAHAN	
ABSTRAK	i
ABSTRACT	ii
KATA PENGANTAR	iii
UCAPAN TERIMA KASIH	iv
DAFTAR ISI	vi
DAFTAR TABEL	viii
DAFTAR GAMBAR	ix
DAFTAR ISTILAH	xi
<b>BAB I PENDAHULUAN</b>	
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Perumusan Masalah	1
1.3 Batasan Masalah	2
1.4 Tujuan dan kegunaan	3
1.5 Metodologi Penelitian	3
1.6 Sistematika Penulisan	4
<b>BAB II DASAR TEORI</b>	
2.1 Teori GPS	5
2.2 AT-Command	8
2.3 Mikrokontroller	9
2.4 Voltage Level Converter (Pengubah Level Tegangan)	10
<b>BAB III PERANCANGAN DAN REALISASI ALAT</b>	
3.1 Arsitektur Sistem	11
3.2 Spesifikasi Alat	12
3.2.1 Perancangan Unit Pelacak	13
3.2.1.1 GPS receiver	14
3.2.1.2 Prosesor Unit Pelacak	15
3.2.1.3 Software pada mikrokontroler	18
3.2.1.4 Handphone	19
3.2.2 Perancangan Unit Monitoring	21
3.2.2.1 PC Unit Monitoring	23
3.2.2.2 Peta	23
3.2.2.3 Voltage Level Converter	23
3.2.2.4 Software pada PC	24

<b>BAB IV</b>	<b>PENGUKURAN DAN ANALISIS</b>	
4.1	Pengukuran Ketepatan Peta	28
4.2	Pengukuran <i>field of view</i>	30
4.3	Pengukuran keakurasian GPS <i>engine</i> dalam keadaan dinamis	33
4.4	Penghitungan transfer data pada mikrokontroler	
4.4.1	Mikrokontroler 1	34
4.4.2	Mikrokontroler 2	35
4.5	Penghitungan alokasi memori	
4.5.1	Mikrokontroler	36
4.5.2	Memori SMS	37
4.6	Pengukuran Level Tegangan	38
<b>BAB V</b>	<b>KESIMPULAN DAN SARAN</b>	
5.1	Kesimpulan	39
5.2	Saran	39
	<b>DAFTAR PUSTAKA</b>	xii
	<b>LAMPIRAN</b>	xiii

*STTTELKOM*