

## DAFTAR ISI

HALAMAN JUDUL .....	i
LEMBAR PENGESAHAN .....	ii
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS .....	iii
<i>ABSTRACT</i> .....	iv
ABSTRAK.....	v
KATA PENGANTAR .....	vi
UCAPAN TERIMAKASIH.....	vii
DAFTAR ISI .....	ix
DAFTAR GAMBAR.....	x
DAFTAR TABEL.....	xiii
DAFTAR ISTILAH .....	xiv
<b>BAB 1 PENDAHULUAN</b>	
1.1 Latar Belakang .....	1
1.2 Tujuan Penelitian.....	2
1.3 Rumusan Masalah.....	2
1.4 Batasan Masalah .....	2
1.5 Metode Penelitian.....	3
1.6 Sistematika Penulisan.....	4
<b>BAB 2 DASAR TEORI</b>	
2.1 Telemetri.....	5
2.2 Roket Uji Muatan (RUM).....	5

2.3 ARDUINO .....	6
2.3.1 Hardware.....	7
2.3.2 Software .....	9
2.4 CMPS10 Tilt Compensated Magnetic Compass.....	11
2.5 Transmitter .....	12
2.6 Kamera Wireless .....	13
2.7 Catu Daya .....	13
2.7.1 Tegangan (Voltage).....	14
2.7.2 Kapasitas (Capacity).....	15
2.7.3 Discharge Rate.....	15

### **BAB III PERANCANGAN DAN RELISASI**

3.1 Perancangan Blok Diagram Sistem.....	16
3.2 Flowchart Sistem.....	17
3.3 Perancangan Struktur Mekanik.....	18
3.4 Konfigurasi Sensor CMPS10 .....	19
3.5 Konfigurasi Perangkat Transmitter Data .....	20
3.6 Konfigurasi Kamera Wireless .....	21

### **BAB IV PENGUJIAN DAN PENGUKURAN**

4.1 Pengujian <i>G-Shock</i> .....	21
4.2 Pengujian <i>G-Force</i> .....	23
4.3 Uji Vibrasi.....	25
4.2 Pengujian Jarak Transmisi Data Sensor .....	27

4.3 Pengujian Jarak Transmisi Video .....	32
---	----

## **BAB V PENUTUP**

5.1 Kesimpulan.....	36
---------------------	----

5.2 Saran.....	36
----------------	----

<b>DAFTAR PUSTAKA</b> .....	<b>37</b>
-----------------------------	-----------

LAMPIRAN A (Program Mikrokontroler)

LAMPIRAN B (Dokumentasi Pengujian)