

DAFTAR ISI

KATA PENGANTAR	i
ABSTRAK	iii
ABSTRACT	iv
DAFTAR ISI	v
DAFTAR GAMBAR	vii
DAFTAR TABEL	viii
DAFTAR LAMPIRAN	ix
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	3
1.6 Metode Pengerjaan Waterfall dan Prototyping	3
1.7 Jadwal Pengerjaan	4
BAB 2 TINJAUAN PUSTAKA	6
2.1 Motor DC	6
2.2 Radio Frekuensi APC220	7
2.3 Microcontroller	8
2.4 Motor Driver	9
2.5 Motor Servo	10
2.6 Rover 5 Tank Chassis	11
2.7 Bahasa Pemrograman Arduino	12
BAB 3 ANALISIS DAN PERANCANGAN	14
3.1 Gambaran Sistem Saat Ini	14
3.2 Analisis Kebutuhan Sistem	15
3.2.1 Perangkat keras	16
3.2.2 Perangkat lunak	16
3.3 Kebutuhan Perangkat Keras dan Perangkat Lunak	16

3.4	Alur Pengendalian Sistem	18
BAB 4 IMPLEMENTASI DAN PENGUJIAN		20
4.1	Implementasi	20
4.1.1	Desain Shield Arduino Mega.....	20
4.1.2	Perakitan Arm Robot	24
4.2	Pengujian	25
4.2.1	Pengujian Sistem Gerak Pada <i>Indoor</i>	25
4.2.2	Pengujian Sistem Gerak Pada <i>Outdoor</i>	30
4.2.3	Pengujian Arm Robot.....	33
4.2.4	Pengujian Bunker.....	35
BAB 5 KESIMPULAN		36
5.1	Kesimpulan	36
5.2	Saran	36
DAFTAR PUSTAKA		37
LAMPIRAN		38