

DAFTAR ISI

KATA PENGANTAR	i
ABSTRAK	ii
ABSTRACT	iii
DAFTAR ISI	iv
DAFTAR GAMBAR	vi
DAFTAR TABEL	vii
DAFTAR LAMPIRAN.....	viii
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
1.7 Jadwal Pengerjaan	4
BAB 2 TINJAUAN PUSTAKA	5
2.1 Arduino Uno.....	5
2.2 GYGPSV3-NEO7M	5
2.3 SIM800L	6
2.4 Piezo Vibration Sensor.....	7
BAB 3 ANALISIS DAN PERANCANGAN.....	8
3.1 ANALISIS.....	8
3.1.1 Gambaran Sistem Saat Ini (atau Produk)	8
3.1.2 Blok Diagram / Topologi Sistem	8
3.1.3 Cara Kerja Sistem	8
3.1.4 Analisis Kebutuhan Sistem (atau Produk)	9
3.2 PERANCANGAN	9
3.2.1 Gambaran Sistem Usulan	9
3.2.2 Blok Diagram/ Topologi Sistem	9
3.2.3 Cara Kerja	10

3.2.4	Spesifikasi Sistem	10
3.2.5	Perancangan Perangkat Keras.....	10
3.2.6	Perancangan Perangkat lunak atau Flowchart.....	13
BAB 4 ANALISIS DAN PERANCANGAN.....		14
4.1	Implementasi.....	14
4.1.1	Perangkat Lunak Pembangun.....	14
4.1.2	Perangkat Keras Pembangun	14
4.1.3	Batasan Implementasi.....	15
4.2	Langkah Pengerjaan.....	15
4.2.1	Pengerjaan Perangkat Keras	15
4.2.2	Pengerjaan Perangkat Lunak.....	17
4.3	Pengujian	20
4.3.1	Pengujian Koordinat Kendaraan	20
4.3.2	Pengujian Perpindahan Jarak.....	23
4.3.3	Pengujian Sensor Getar Pada Kendaraan.....	27
4.3.4	Pengujian Remote Kendaraan Jarak Jauh	29
4.4	Pengujian Alat.....	33
BAB 5 KESIMPULAN DAN SARAN.....		34
5.1	Kesimpulan	34
5.2	Saran	34
DAFTAR PUSTAKA		35
LAMPIRAN.....		36