

## DAFTAR ISI

<b>LEMBAR PENGESAHAN .....</b>	<b>ii</b>
<b>LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS .....</b>	<b>iii</b>
<b>ABSTRAK .....</b>	<b>iii</b>
<b>ABSTRACT .....</b>	<b>iv</b>
<b>KATA PENGANTAR.....</b>	<b>iv</b>
<b>UCAPAN TERIMA KASIH .....</b>	<b>vi</b>
<b>DAFTAR ISI.....</b>	<b>viii</b>
<b>DAFTAR GAMBAR.....</b>	<b>x</b>
<b>DAFTAR TABEL .....</b>	<b>xi</b>
<b>DAFTAR ISTILAH .....</b>	<b>xii</b>
<b>BAB I PENDAHULUAN.....</b>	<b>1</b>
1.1.    Latar Belakang Masalah.....	1
1.2.    Rumusan Masalah .....	3
1.3.    Tujuan dan Manfaat .....	3
1.4.    Batasan Masalah.....	3
1.5.    Metode Penelitian .....	4
1.6.    Jadwal Pelaksanaan .....	4
<b>BAB II TINJAUAN PUSTAKA.....</b>	<b>6</b>
2.1.    Deskripsi Konsep Cara Kerja Sistem .....	6
2.2.    Axe Counter .....	6
2.3.    Struktur pada Rel Kereta Api.....	7
2.4.    Relay 5v .....	8
2.5.    GY-521.....	9
2.6 Arduino Nano v3 oleh Robotdyn .....	11
2.7 Fast Fourier Transform (FFT).....	13
2.8 Amplitudo Sampling .....	14
<b>BAB III PERANCANGAN SISTEM .....</b>	<b>16</b>
3.1.    Perancangan dan Realisasi Sistem.....	16
3.1.1.    Diagram Blok.....	16

3.1.2. Fungsi dan Fitur .....	17
3.2. Perancangan Perangkat Lunak .....	17
3.2.1. Perancangan Perangkat Keras .....	18
<b>BAB IV HASIL DAN ANALISIS .....</b>	<b>19</b>
4.1. Pengujian Sistem .....	19
4.2. Pengujian Parameter .....	19
4.3. Pengujian Hasil FFT saat diberi Noise.....	23
4.4. Hasil dan Analisis Sistem.....	27
<b>BAB V SIMPULAN DAN SARAN.....</b>	<b>28</b>
5.1. Kesimpulan .....	28
5.2. Saran.....	28
<b>DAFTAR PUSTAKA .....</b>	<b>29</b>
<b>LAMPIRAN.....</b>	<b>31</b>