

## DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN .....	ii
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS .....	iii
ABSTRAK .....	iv
ABSTRACT .....	v
KATA PENGANTAR .....	vi
UCAPAN TERIMA KASIH.....	vii
DAFTAR ISI.....	viii
DAFTAR GAMBAR .....	x
DAFTAR TABEL.....	xi
DAFTAR ISTILAH .....	xii
DAFTAR SINGKATAN .....	xiii
BAB I PENDAHULUAN.....	14
1.1 LATAR BELAKANG .....	14
1.2 RUMUSAN MASALAH.....	15
1.3TUJUAN DAN MANFAAT PENELITIAN .....	15
1.4BATASAN MASALAH .....	15
1.5METODOLOGI PENELITIAN.....	16
1.6SISTEMATIKA PENULISAN.....	17
BAB II TINJAUAN PUSTAKA.....	18
2.1SELF-DRIVING CAR.....	18
2.2CAR LIKE MOBILE ROBOT (CLMR) .....	18
2.3ACKERMAN STEERING GEOMETRY .....	18
2.4PWM (PULSE WIDTH MODULATION).....	19
2.5METODE KENDALI FLC .....	20
BAB III PERANCANGAN SISTEM.....	23
3.1DIAGRAM BLOK SISTEM .....	23
3.2PERANCANGAN SISTEM PERANGKAT KERAS.....	24
3.3PERANCANGAN SISTEM PERANGKAT LUNAK .....	29
BAB IV HASIL PENELITIAN DAN ANALISIS .....	36

4.1PENGUJIAN ALGORITMA DAN SIMULASI LOGIKA FUZZY ....	36
4.2PENGUJIAN HUBUNGAN NILAI PWM , RPM RODA BELAKANG, TEGANGAN, DAN KECEPATAN. ....	37
4.3PENGUJIAN KESELURUHAN SISTEM.....	40
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN.....	45
5.1KESIMPULAN.....	45
5.2SARAN .....	45
DAFTAR PUSTAKA .....	46
LAMPIRAN.....	47