

DAFTAR ISI

PERNYATAAN	II
KATA PENGANTAR.....	III
ABSTRAK.....	IV
ABSTRACT.....	V
DAFTAR GAMBAR.....	VIII
DAFTAR TABEL.....	IX
BAB I.....	1
1.1 LATAR BELAKANG.....	1
1.2 RUMUSAN MASALAH.....	1
1.3 TUJUAN.....	1
1.4 BATASAN MASALAH.....	2
1.5 DEFINISI OPERASIONAL.....	2
BAB II.....	4
2.1 PENELITIAN SEBELUMNYA.....	4
2.2 PENGUTIPAN TEORI DARI DAFTAR PUSTAKA.....	5
2.2.1 Motor Servo.....	5
2.2.2 Arduino Uno	5
2.2.3 Lidar.....	7
2.2.4 Software Arduino IDE	8
2.2.5 Raspberry Pi.....	9
BAB III.....	10
3.1 ANALISIS	10
3.2 IDENTIFIKASI KEBUTUHAN SISTEM	10
3.2.1 Hardware (Perangkat Keras).....	10
3.2.2 Software (Perangkat Lunak)	11
3.2.3 Perancangan Sistem	11
3.2.3.1 Gambaran Sistem.....	11

3.2.3.2 Flowchart Sistem	12
BAB IV.....	13
4.1 IMPLEMENTASI	13
4.1.1 Prototip	13
4.2 PENGUJIAN PERANGKAT	14
4.2.1 Pengujian Berdasarkan Jarak.....	14
4.2.2 Pengujian Kecepatan Servo	16
4.2.3 Pengujian Berdasarkan Benda Yang Dideteksi.....	17
4.3 HASIL PENGUJIAN SISTEM	20
4.3.1 Hasil Data Pengujian Ketepatan Sensor Berdasarkan Jarak.....	20
4.3.2 Hasil Pengujian Berdasarkan Benda yang terdeteksi.....	21
5.1 KESIMPULAN	22
5.2 SARAN.....	22
DAFTAR PUSTAKA.....	23