

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN.....	ii
LEMBAR PENYATAAN ORISINALITAS.....	iii
ABSTRAK	iv
KATA PENGANTAR	vi
DAFTAR ISI	vii
DAFTAR GAMBAR	ix
DAFTAR TABEL	xi
BAB 1 PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Rumusan Masalah	2
1.3 Tujuan Penelitian	2
1.4 Batasan Masalah	2
1.5 Metode Penelitian	2
1.6 Jadwal Pelaksana.....	3
BAB 2 KAJIAN PUSTAKA.....	4
2.1 Kajian Penelitian Terkait.....	4
2.2 Teori Dasar	5
2.2.1 AFHDS Protocol.....	5
2.2.2 Traktor Tangan	6
2.2.3 Arduino Nano	6
2.2.4 Remote Control Flsysky FS-i6	7
2.2.5 Pixhawk Cube.....	8
2.2.6 Motor Driver.....	9
2.2.7 Motor Power Window.....	10
2.2.8 Limit Switch	11
2.2.9 Motor Servo.....	12
2.2.10 Step Down LM2596.....	13

2.2.11	Aki/Akumulator.....	13
2.2.12	Software Arduino IDE	13
2.2.13	Software Ardupilot	14
BAB 3 METODE PENELITIAN		17
3.1	Alur Penelitian	17
3.2	Desain Mekanisme	18
3.3	Desain Sistem Algoritma Controller	19
3.4	Skema Alat.....	20
3.5	Alur Sistem Komunikasi	22
3.6	Pengujian Sistem	23
3.6.1	Data Komunikasi Antara Jarak dan Waktu	24
3.6.2	Pengambilan Data di Lingkungan Sekitar	25
3.6.3	Pengambilan Data di Lapangan.....	26
3.7	Analisa Data.....	27
BAB 4 HASI DAN PEMBAHASAN.....		28
4.1	Modifikasi Rem Kopling Traktor Tangan	28
4.2	Pengujian Kendali Remote Control pada Motor	30
4.3	Pengujian Jarak Komunikasi	31
4.3.1	Pengambilan data pada Lingkungan sekitar.....	32
4.3.2	Pengambilan data pada Lapangan	37
4.3.3	Hasil Pengujian Jarak Komunikasi Bluetooth.....	42
4.4	Perbandingan Hasil Komunikasi.....	43
BAB 5 SIMPULAN DAN SARAN.....		45
5.1	Simpulan.....	45
5.2	Saran.....	46
DAFTAR PUSTAKA		47
LAMPIRAN		51
BIODATA PENULIS		61