

DAFTAR ISI

HALAMAN JUDULi
LEMBAR PENGESAHANii
LEMBAR PERNYATAANiii
ABSTRAKiv
KATA PENGANTARv
DAFTAR ISIvi
DAFTAR GAMBARviii
DAFTAR TABELix
BAB I PENDAHULUAN1
1.1 Latar Belakang1
1.2 Rumusan Masalah2
1.3 Batasan Masalah2
1.4 Tujuan Penelitian2
1.5 Metode Penelitian3
1.6 Sistematika Penulisan Laporan3
BAB II LANDASAN TEORI5
2.1 Pengertian Robot.....	.5
2.2 Jenis-Jenis Robot5
2.2.1 <i>Mobile</i> Robot5
2.2.2 Robot Manipulator6
2.2.3 Robot Humanoid10
2.2.4 Robot Berkaki11
2.2.5 Robot Terbang12
2.3 GPS (<i>Global Positioning System</i>).....	.13
2.3.1 Tinjauan Kemampuan GPS.....	.13
2.3.2 Segmen Penyusun Sistem GPS13
2.3.3 Prinsip Penentuan Posisi Dengan GPS14
2.3.4 Sinyal Dan Bias Pada GPS14
2.3.5 Metode Penentuan Posisi dengan GPS14
2.3.6 Ketelitian Posisi Yang Diperoleh Dari Sistem GPS15
2.3.7 Keuntungan Penerapan Teknologi GPS.....	.15
2.3.8 Kekurangan Pada Teknologi GPS15
2.4 Google Maps16
2.5 NodeMCU ESP8266.....	.17
2.6 GPS Ublox Neo 7M19
2.7 Module Voltage Regulator LM 2596.....	.20
2.8 Aplikasi Bylink22

2.9 Software Arduino Ide.....	23
BAB III PERANCANGAN ALAT DAN SISTEM.....	25
3.1 Diagram Blok.....	25
3.2 Rangkaian <i>Power Supply</i> Dengan NodeMCU ESP8266	26
3.3 Rangkaian NodeMCU ESP8266 Dengan GPS Ublox Neo 7M.....	27
3.4 Rangkaian <i>Power Supply</i> dengan USB	28
3.5 Rangkain Keseluruhan	29
3.6 Flowchart Sistem	29
BAB IV HASIL DAN PEMBAHASAN	32
4.1 Penerapan Sistem	32
4.2 Cara Pengoperasian Alat.....	33
4.3 Pengujian Tegangan Pada Module Voltage Regulator LM 2596	33
4.4 Pengujian NodeMCU ESP8266.....	34
4.5 Pengujian Pergerakan Lokasi.....	34
4.6 Perbandingan <i>Map</i>	37
BAB V PENUTUP.....	39
5.1 Kesimpulan	39
5.2 Saran	39
DAFTAR PUSTAKA	40
LAMPIRAN.....	41

