

DAFTAR ISI

HALAMAN JUDUL.....	i
HALAMAN PENGESAHAN.....	ii
HALAMAN PERNYATAAN	iii
KATA PENGANTAR	iv
DAFTAR ISI.....	vi
DAFTAR GAMBAR.....	viii
DAFTAR TABEL	ix
INTISARI.....	x
ABSTRACT	xi
BAB I PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Rumusan Masalah	2
1.3 Batasan Masalah.....	2
1.4 Tujuan Penelitian	2
1.5 Manfaat Penelitian	2
1.6 Metodologi Penelitian	3
1.7 Sistematika Penelitian	3
BAB II TINJAUAN PUSTAKA	5
BAB III LANDASAN TEORI	10
3.1 Isyarat Pengaturan Lalu Lintas.....	10
3.2 Pengenalan Pola	11
3.3 Pengenalan Isyarat Tangan	11
3.4 Logika <i>Fuzzy</i>	12
3.4.1 Komponen Logika <i>Fuzzy</i>	13
3.4.2 Metode dalam Logika <i>Fuzzy</i>	14
3.4.3 Fungsi Keanggotaan.....	15
BAB IV ANALISIS DAN RANCANGAN SISTEM	17
4.1 Rancangan Penelitian	17
4.2 Analisis Sistem.....	18
4.3 Rancangan Sistem	19
4.4 Rancangan Alat	20
4.5 Rancangan PCB	20
4.6 Rancangan Pengambilan Data.....	21
4.7 Rancangan Pemrograman.....	22
4.8 Pengolahan Data menggunakan <i>Fuzzy</i>	23
4.9 Rencana Pengujian Sistem	26
BAB V IMPLEMENTASI	28
5.1 Alat dan Bahan	28
5.2 Implementasi Hardware	28
5.2.1 Rangkaian PCB	28
5.2.2 Rangkaian Sistem.....	29
5.3 Implementasi Program	30
5.5.1 Program untuk membaca Sensor <i>Accelerometer</i>	30
5.5.2 Program untuk <i>Arduino Mega</i>	33



	5.5.3 Program Logika <i>Fuzzy</i>	35
BAB VI	HASIL PENELITIAN DAN PEMBAHASAN	40
	6.1 Pengujian Sistem.....	40
	6.1.1 Kalibrasi Sensor BMA220	40
	6.1.2 Nilai keanggotaan <i>fuzzy</i>	41
	6.2 Pembahasan.....	44
BAB VII	KESIMPULAN DAN SARAN.....	58
	7.1 Kesimpulan	58
	7.2 Saran.....	58
DAFTAR PUSTAKA	59