

DAFTAR ISI

PRAKATA.....	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 dan Manfaat Penelitian	3
1.5 Metodologi Penelitian.....	3
1.6 Sistematika Penulisan	4
BAB II TINJAUAN PUSTAKA	6
BAB III LANDASAN TEORI.....	10
3.1 Kode Hamming.....	10
3.2 Ground Segment	11
3.3 Robot Kapal.....	11
3.4 Mikrokontroler.....	12
3.5 GPS	13
3.6 Kompas	14
3.7 LM35	14
3.8 Modul RF <i>YS-1020</i>	15
BAB IV RANCANGAN SISTEM.....	17
4.1 Rancangan Sistem Secara Keseluruhan.....	17
4.2 Rancangan Perangkat Keras	18
4.3 Rancangan Perangkat Lunak	18
4.4 Rencana Pengujian	23
BAB V IMPLEMENTASI	26
5.1 Implementasi Perangkat Keras	26
5.2 Implementasi Perangkat Lunak	30
5.2.1 Implementasi Program Mikrokontroler	30
5.2.2 Implementasi Program Antarmuka Delphi	36
5.2.3 Implementasi Program Matlab	37
BAB VI HASIL DAN PEMBAHASAN	40
6.1 Pengujian Komputasi <i>Encoding</i>	40
6.2 Pengujian Komputasi <i>Decoding</i>	49
6.3 Pengujian dengan variasi <i>error</i> akibat interferensi.....	54



6.4	Pengujian terhadap jarak	55
BAB VII KESIMPULAN DAN SARAN		58
7.1	Kesimpulan	58
7.2	Saran	58
DAFTAR PUSTAKA		59
LAMPIRAN		61