

DAFTAR ISI

HALAMAN JUDUL	i
LEMBAR NOMOR PERSOALAN	ii
HALAMAN PENGESAHAN TUGAS AKHIR	iii
PERNYATAAN	iv
MOTTO	v
LEMBAR PERSEMBAHAN	vi
KATA PENGANTAR	vii
ABSTRACT	ix
INTISARI	x
DAFTAR ISI	xi
DAFTAR GAMBAR	xiii
DAFTAR TABEL	xiv
BAB I PENDAHULUAN	
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Tujuan	2
1.3 Ruang Lingkup dan Batasan Masalah.....	2
1.4 Metodologi	3
1.5 Sistematika Penulisan	3
BAB II DASAR TEORI	
2.1 Sistem Kendali Jarak Jauh	5
2.2 Arduino	6
2.2.1 Arduino Pro Mini	6
2.2.2 <i>Integrated Development Environment</i> (IDE) Arduino.....	11
2.3 <i>Differential Drive</i>	14
2.4 <i>Pulse Width Modulation</i>	16
2.5 Frekuensi Radio	18
2.5.1 nRF24L01	19
BAB III MEKANISME SISTEM KENDALI	
3.1 Diagram Alir Sistem Kendali Jarak Jauh.....	22

3.2 Perancangan Program Perangkat Lunak	24
3.2.1 Program pada Media Pengirim Sinyal	24
3.2.2 Program pada Media Penerima Sinyal	26
BAB IV PENGUJIAN ALAT DAN ANALISA HASIL KERJA	
4.1 Pengujian Alat	28
4.1.1 Variabel Pengujian	28
4.1.2 Pengujian Perangkat Kendali	28
4.2 Perbandingan Antara Data Perancangan dengan Hasil Pengujian	30
4.3 Menghitung Kinematika Robot <i>Differential Drive</i>	31
BAB V PENUTUP	
5.1 Kesimpulan	33
5.2 Saran	33
DAFTAR PUSTAKA	
LAMPIRAN	