

1.4	Batasan Masalah.....	2
1.5	Metode Penelitian	2
1.6	Sistematika Penulisan	3

BAB II Dasar Teori

2.1	Hardware	4
2.1.1	<i>Chasis Rover 5</i>	5
2.1.2	<i>Programmable Bluetooth Module RC Kit</i>	5
2.1.3	<i>4-Channel DC Motor Controller</i>	5
2.1.4	<i>Sistem Minimum DT-AVR Low Cost Micro System</i>	6
2.2	Algoritma A*.....	7
2.2.1	Definisi Pathfinding.....	7
2.2.2	Definisi A* <i>Pathfinding Algorithm</i>	7
2.3	<i>Library</i>	13
2.3.1	WxWidgets.....	13
2.3.2	Boost.....	13

BAB III Perancangan dan Realisasi Sistem

3.1	Gambaran umum sistem	14
3.1.1	Software.	14
3.1.2	Analisa Fungsional Sistem.....	14
3.1.3	Hardware.....	15
3.2	Perancangan Sistem.....	16
3.2.1	Desain Sistem Software.....	16
3.2.2	Desain Sistem Hardware	17
3.2.3	Perancangan Algoritma A* pada Sistem <i>software</i>	18
3.3	Desain GUI.....	30
3.4	Perangkat Yang Digunakan.....	31
3.4.1	Hardware.....	31
3.4.2	Software.....	31

BAB IV Pengukuran dan Analisis	32
---	----

4.1	Pengukuran Aplikasi Pathfinding.....	32
4.1.1	Metode Pengujian.....	32
4.1.2	Pengujian White Box.....	32
4.2	Pengujian Komunikasi.....	37
4.2.1	Metode Pengujian.....	37
4.2.2	Rencana Pengujian.....	37
4.2.3	Pengujian Alpha.....	37
4.2.3.1	Pengujian Perangkat Bluetooth.	38
4.2.3.2	Pengujian tombol aplikasi “Kirim data”.	39
4.2.3.3	Pengujian tombol aplikasi “On”	40
4.3	Pengujian Hardware.....	41
4.3.1	Metode Pengujian.....	41
4.3.2	Rencana Pengujian.....	41
4.3.3	Pengujian dengan perbedaan 1 titik.....	41
4.3.4	Pengujian dengan perbedaan 2 titik.....	42
4.3.5	Pengujian dengan perbedaan 3 titik.....	43
4.3.6	Pengujian dengan perbedaan 4 titik.....	44
4.3.7	Pengujian dengan mengelilingi pojok map (7x7).....	45
	BAB V Kesimpulan dan Saran	47
5.1	Kesimpulan	47
5.2	Saran	47
	DAFTAR PUSTAKA	
	LAMPIRAN	

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1	Modul <i>Bluetooth</i>	7
Gambar 2.2	<i>Driver</i> Motor	8
Gambar 2.3 (a)	Pathfinding-1.....	11
Gambar 2.3 (b)	Matriks-2.1.....	11
Gambar 2.4 (a)	Pathfinding-2.....	12