

DAFTAR ISI

ABSTRAK	iii
ABSTRACT	iv
KATA PENGANTAR.....	v
UCAPAN TERIMA KASIH	vi
DAFTAR ISI.....	viii
DAFTAR TABEL	xii
DAFTAR GAMBAR.....	xi
DAFTAR ISTILAH	xiii
DAFTAR SIMBOL	xiv
BAB I PENDAHULUAN.....	1
1.1. Latar Belakang Masalah.....	1
1.2. Rumusan Masalah	2
1.3. Tujuan dan Manfaat	3
1.4. Batasan Masalah.....	3
1.5. Metodologi Penelitian.....	3
1.6. Sistematika Penulisan	4
BAB II TINJAUAN PUSTAKA.....	6
2.1. Gas	6
2.2. <i>Mobile Sensor</i>	7
2.1.1. TurtleBot 3.....	7
2.1.2. OpenCR.....	8
2.1.3. Sensor LiDAR.....	10
2.3. <i>Robot Operating System</i>	11
2.4. <i>Sensor Gas</i>	13
2.5. Potensiometer.....	14

2.6. <i>Simultaneous Localization and Mapping</i>	14
BAB III ANALISIS DAN PERACANGAN SISTEM.....	15
3.1. Gambaran Umum.....	15
3.2. Gambaran Khusus	17
3.3. Perancangan Sistem	18
3.2.1. Analisis Sistem yang Digunakan.....	18
3.2.2. Desain Lingkungan Pengujian.....	19
3.4. Perancangan dan Kalibrasi Sensor Gas.....	20
3.5. Perancangan dan Konfigurasi OpenCR.....	21
3.6. Perancangan SLAMGmapping.....	23
3.7. Perancangan Mobile Sensor	24
BAB IV IMPLEMENTASI DAN PENGUJIAN SISTEM	26
4.1 Pengujian Sensor Gas	26
4.1.1. Tujuan Pengujian Sensor Gas	26
4.1.2. Alat dan Bahan Pengujian	26
4.1.3. Skenario Pengujian	26
4.1.4. Hasil Pengujian dan Analisa	27
4.2 Pengujian OpenCR.....	28
4.2.1. Tujuan Pengujian OpenCR.....	28
4.2.2. Alat dan Bahan Pengujian	28
4.2.3. Skenario Pengujian	29
4.2.4. Hasil Pengujian dan Analisa	29
4.3 Pengujian SLAM dan pendektsian pada Mobile Sensor	30
4.3.1. Tujuan Pengujian SLAM dan pendektsian pada Mobile Sensor	30
4.3.2. Alat dan Bahan Pengujian	30

4.3.3. Skenario Pengujian	30
4.3.4. Hasil Pengujian dan Analisa	31
4.4 Pengujian Navigasi dan Pendekripsi menggunakan <i>Mobile Sensor</i> ..	
.....	34
4.4.1. Tujuan Pengujian Navigasi Pendekripsi menggunakan <i>Mobile Sensor</i>	34
4.4.2. Alat dan Bahan Pengujian	34
4.4.3. Skenario Pengujian	35
4.4.4. Hasil Pengujian dan Analisa	35
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN	37
5.1. Kesimpulan	37
5.2. Saran.....	37
DAFTAR PUSTAKA	38