

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	i
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS	ii
ABSTRAK.....	iii
<i>ABSTRACT</i>	iv
KATA PENGANTAR	v
UCAPAN TERIMA KASIH.....	vi
DAFTAR ISI.....	viii
DAFTAR GAMBAR	x
DAFTAR TABEL.....	xi
DAFTAR ISTILAH	xii
DAFTAR SINGKATAN	xiii
BAB I PENDAHULUAN.....	1
1.1. Latar Belakang Masalah.....	1
1.2. Rumusan Masalah	2
1.3. Tujuan dan Manfaat	2
1.4. Batasan Masalah.....	3
1.5. Metode Penelitian.....	4
1.6. Jadwal Pelaksanaan	5
BAB II TINJAUAN PUSTAKA	6
2.1. Robot Rover dan Sistem Kendali	6
2.2. Algoritma A-Star.....	7
2.3. Aplikasi Android dan Java	7
2.4. <i>Bluetooth</i>	8
2.5. Arduino.....	9
2.6. <i>L293D Motor Driver Modul</i>	9
2.7. <i>Artificial Intelligency</i>	10
BAB III PERANCANGAN SISTEM	11
3.1. Desain Sistem.....	11
3.1.1. Diagram Blok.....	11
3.1.2. Fungsi dan Fitur	12
3.1.3. Flowchart Kerja Sistem.....	13
3.2. Desain Perangkat lunak.....	15

3.3.	Desain Perangkat Keras	16
3.4.1	<i>Module Bluetooth</i>	16
3.4.2	<i>Smartphone Android</i>	16
BAB IV HASIL DAN ANALISIS		17
4.1	Pengujian Berpindah Posisi dari Koordinat 5 ke Koordinat 1	17
4.2	Pengujian Berpindah Posisi dari Koordinat 5 ke koordinat 2	19
4.3	Pengujian Berpindah Posisi dari Koordinat 5 ke koordinat 3	20
4.4	Pengujian Berpindah Posisi dari Koordinat 5 ke koordinat 4	21
4.5	Pengujian Berpindah Posisi dari Koordinat 5 ke koordinat 5	23
4.6	Pengujian Berpindah Posisi dari Koordinat 5 ke koordinat 6	24
4.7	Pengujian Berpindah Posisi dari Koordinat 5 ke koordinat 7	25
4.8	Pengujian Berpindah Posisi dari Koordinat 5 ke koordinat 8	27
4.9	Pengujian Berpindah Posisi dari Koordinat 5 ke koordinat 9	28
4.10	Pengukuran Cakupan Area Komunikasi Antar Perangkat	30
4.11	Analisis Tanggapan Pengguna Mengenai <i>User Interface</i> Aplikasi.....	31
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN		32
5.1.	Kesimpulan.....	32
5.2.	Saran.....	33
DAFTAR PUSTAKA		34
LAMPIRAN.....		35
Lampiran A (Foto Bentuk Robot Bergerak)		35
Lampiran B (Source Code Android).....		37
Lampiran C (Source Code Arduino).....		70