

## DAFTAR ISI

<b>Lembar Pernyataan .....</b>	<b>ii</b>
<b>ABSTRAK .....</b>	<b>iii</b>
<b>ABSTRACT.....</b>	<b>iv</b>
<b>KATA PENGANTAR.....</b>	<b>v</b>
<b>DAFTAR GAMBAR.....</b>	<b>8</b>
<b>DAFTAR TABLES .....</b>	<b>9</b>
<b>1. PENDAHULUAN .....</b>	<b>10</b>
1.1. Latar Belakang .....	10
1.2. Perumusan Masalah.....	10
1.3. Tujuan.....	10
1.4. Batasan Penelitian .....	11
1.5. Rencana Penelitian .....	11
1.6. Jadwal Kegiatan .....	11
<b>2. KAJIAN PUSTAKA.....</b>	<b>12</b>
2.1 State-of The Art.....	12
2.2 Penelitian Terkini .....	13
2.3 Teori Terkait.....	13
2.3.1Perilaku Pengendara .....	13
2.3.2Kecepatan Kendaraan Roda Empat.....	14
2.3.3Accelerometer.....	15
2.3.4Gyroscope .....	15
<b>3. PERANCANGAN SISTEM.....</b>	<b>18</b>
3.1 Gambaran Umum .....	18
3.2 Metodelogi Pengerjaan.....	19
3.2.1Identifikasi Masalah .....	19
3.2.2Telaah Pustaka.....	19
3.2.3Metode Penelitian.....	19
3.3 Pemilihan Metode .....	19
3.4 Rancangan Sistem .....	20
3.5 Rancangan Algoritma.....	20
3.6 Rancangan Eksperimen .....	22
3.7 Flowchart Sistem.....	22
<b>4. PENGUJIAN DAN ANALISIS HASIL UJI.....</b>	<b>23</b>

4.1	Implementasi dan Uji Coba Sistem.....	23
4.1.1	Implementasi Program .....	23
4.1.2	Implementasi Algoritma.....	25
4.2	Pembahasan .....	27
4.2.1	Pembahasan Analisis Sifat Pengendara Roda Empat.....	27
4.2.2	Pengambilan Data sensor Accelerometer dan Gyroscope.....	27
4.2.3	Filtering Data.....	28
4.2.4	Pengujian dan Konversi Nilai .....	28
4.2.5	Analisis Hasil Pengujian .....	58
<b>5.</b>	<b>Kesimpulan dan Saran .....</b>	<b>61</b>
5.1	Kesimpulan.....	61
5.2	Saran.....	61
	<b>DAFTAR PUSTAKA .....</b>	<b>62</b>