

## DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN.....	i
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS.....	ii
ABSTRAK .....	iii
<i>ABSTRACT</i> .....	iv
KATA PENGANTAR.....	v
DAFTAR ISI .....	vii
DAFTAR TABEL .....	x
DAFTAR GAMBAR .....	xi
DAFTAR LAMPIRAN.....	xii
DAFTAR ISTILAH .....	xiii
BAB I.....	1
PENDAHULUAN.....	1
1.1    Latar Belakang.....	1
1.2    Rumusan Masalah .....	2
1.3    Tujuan Penelitian .....	3
1.4    Batasan dan Asumsi Penelitian .....	3
1.5    Manfaat Penelitian.....	3
1.6    Sistematika Penulisan .....	3
BAB II .....	5
LANDASAN TEORI .....	5
2.1    Literatur Terkait.....	5
2.2    Long Range (LoRa) .....	7
2.3    Global Positioning System (GPS).....	8
2.4    ESP32 .....	9
2.5.    Baterai Lithium Polimer .....	9
2.6.    Modul Charge 2R2.....	10
2.7.    Kabel USB .....	10
2.8    Akrilik Box .....	11
2.9    Saklar <i>On/Off</i> .....	12
2.10 <i>Active GPS antenna</i> .....	12
2.11 <i>Printed Circuit Board</i> .....	13
2.12   Arduino IDE.....	13
2.13   Parameter Pengujian pada GPS .....	14

2.13.1	Nilai <i>Error</i> .....	14
2.13.2	Selisih Jarak.....	14
2.14	<i>Latitude</i> .....	15
2.15	<i>Longitude</i> .....	15
2.16	Komunikasi Darurat.....	15
BAB III	.....	16
METODOLOGI PENELITIAN	.....	16
3.1.	Blok Diagram Penelitian .....	16
3.2	Model Perancangan .....	17
3.3	Simulasi dan Perancangan .....	17
3.3	Implementasi Perancangan.....	19
3.3.1	Blok Diagram Desain Sistem .....	19
3.3.2	Fungsi dan Fitur .....	20
3.4	Parameter Pengujian GPS .....	21
3.4.1	Nilai <i>Error</i> .....	21
.....	.....	21
Tabel 3.1	Tabel Parameter Pengujian nilai <i>error</i> .....	21
3.4.2	<i>Latitude</i> dan <i>Longitude</i> .....	21
3.5	Desain Pengujian.....	21
BAB IV	.....	23
PENGUMPULAN DAN PENGOLAHAN DATA	.....	23
4.1	Pengujian Respon Module.....	23
4.1.1	Pengujian Akurasi Module .....	23
4.1.2	Hasil Gambar Pengujian Module GPS Neo-6m.....	24
4.1.3	Hasil Gambar Pengujian Module GPS Neo-6m dan LoRa .....	25
4.2.	Percobaan Area <i>Non Line of Sight</i> .....	26
4.2.1	Percobaan Area <i>Non Line of Sight</i> Jarak 100M.....	26
4.2.2	Percobaan Area <i>Non Line of Sight</i> Jarak 200M.....	26
4.2.3	Percobaan Area <i>Non Line of Sight</i> Jarak 300M.....	27
4.2.4	Percobaan Area <i>Non Line of Sight</i> Jarak 400M.....	28
4.2.5	Percobaan Area <i>Non Line of Sight</i> Jarak 500M.....	29
4.3.	Percobaan Area <i>Line of Sight</i> .....	30
4.3.1	Percobaan Area <i>Line of Sight</i> Jarak 100M.....	30
4.3.2	Percobaan Area <i>Line of Sight</i> Jarak 200M.....	31
4.3.3	Percobaan Area <i>Line of Sight</i> Jarak 300M.....	32
4.3.4	Percobaan Area <i>Line of Sight</i> Jarak 400M.....	33

4.3.5	Percobaan Area <i>Line of Sight</i> Jarak 500M .....	34
4.3.6	Percobaan Area <i>Line of Sight</i> Jarak 600M .....	36
4.3.7	Percobaan Area <i>Line of Sight</i> Jarak 700M .....	37
4.3.8	Percobaan Area <i>Line of Sight</i> Jarak 800M .....	38
4.3.9	Percobaan Area <i>Line of Sight</i> Jarak 900M .....	39
4.3.10	Percobaan Area <i>Line of Sight</i> Jarak 1000M.....	40
<b>BAB V</b> .....		41
<b>HASIL DAN PEMBAHASAN</b> .....		41
5.1	Data NLoS 100 M.....	41
5.2	Data NLoS 200 M.....	41
5.3	Data NLoS 300 M.....	42
5.4	Data NLoS 400 M.....	43
5.5	Data NLoS 500 M.....	44
5.8	Data LoS 100 M.....	45
5.9	Data LoS 200 M.....	45
5.10	Data LoS 300 M.....	46
5.11	Data LoS 400 M.....	47
5.12	Data LoS 500 M.....	48
5.13	Data LoS 600 M.....	48
5.14	Data LoS 700 M.....	49
5.15	Data LoS 800 M.....	50
5.16	Data LoS 900 M.....	51
5.17	Data LoS 1000 M.....	51
<b>BAB VI</b> .....		53
6.1	Kesimpulan.....	53
<b>DAFTAR PUSTAKA</b> .....		1
<b>LAMPIRAN</b> .....		1
Percobaan <i>Non Line of Sight</i> .....		3