

DAFTAR ISI

Cover	i
Lembar Pengesahan	ii
Halaman Pernyataan Orisinalitas.....	iii
Abstrak	iv
Abstract	v
Kata Pengantar.....	vi
Ucapan Terima Kasih.....	vii
Daftar Isi.....	ix
Daftar Gambar.....	xii
Daftar Tabel.....	xiv
Daftar Singkatan.....	xv
Daftar Istilah.....	xvi

BAB I PENDAHULUAN

1.1 Latar Belakang	1
1.2 Tujuan	1
1.3 Rumusan Masalah	2
1.4 Batasan Masalah	2
1.5 Tahapan.....	2
1.6 Sistematika Penulisan	3

BAB II LANDASAN TEORI

2.1 Catu Daya.....	5
2.2 Mikrokontroler AVR.....	6
2.2.1. AT MEGA 8535.....	7

2.3C (Bahasa Pemrograman).....	10
2.3.1 Versi Bahasa C.....	11
2.3.1.1 ANSI & ISO C	11
2.3.1.3 C99	12
2.4 Sensor Kompas (CMPS-03).....	12
2.4.1 PWM Interface	13
2.4.1 I2C Interface.....	14
2.5 Brushless dan ESC	17
2.6.Module RF YS 1020 UA.....	18
2.7 FM Tx/Rx	20
2.8 Motor Servo	20
2.9 Bahasa Pemrograman Visual Basic.....	23

BAB III PERANCANGAN DAN REALISASI

3.1 Diagram Alir Pengerjaan.....	27
3.2 Perancangan Sistem.....	28
3.3 Perancangan Alat	29
3.1.3 Perancangan Elektronik	29
3.1.1.1 Catu Daya.....	30
3.1.1.2 Sistem Minimum Mikrokontroler	31
3.1.1.3 Perancangan Kirim Data dan Kompas	32
3.1.1.4 Perancangan Sistem Kerja Penggerak	34
3.2.1.1 Perancangan Parasut	34
3.2.1.2. Perancangan Hardware Beban.....	35
3.2.1.1.1 Perancangan Beban.....	35
3.2.1.1.2 Perancangan Ground Segment.....	36

BAB IV PENGUJIAN DAN ANALISA

4.1.Pengujian	37
4.1.1Pengujian di Darat	37
4.1.1.1 Pengujian Fugsionalitas.....	37
4.1.1.2 Pengujian G-Shock	37
4.1.1.3 Pengujian G-Force	38
4.1.1.4 Pengujian <i>Vibration</i>	39
4.1.1 Pengujian di Udara	40
4.2 Analisa.....	40

BAB V KESIMPULAN DAN SARAN

5.1.Kesimpulan	41
5.2.Saran.....	41

DAFTAR PUSTAKA

LAMPIRAN A

LAMPIRAN B

LAMPIRAN C