

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	ii
LEMBAR PERNYATAAN	iii
ABSTRAK	iv
ABSTRACT	v
KATA PENGANTAR.....	vi
DAFTAR ISI.....	viii
DAFTAR GAMBAR.....	xi
DAFTAR TABEL	xii
DAFTAR SINGKATAN.....	xiii
DAFTAR LAMPIRAN	xiv
BAB I PENDAHULUAN.....	1
1.1 Latar Belakang.....	1
1.2 Maksud dan Tujuan	5
1.3 Batasan Masalah	6
1.4 Metode Penelitian	6
1.5 Sistematika Penulisan	7
BAB II TEORI PENUNJANG	8
2.1 Kecelakaan.....	8
2.1.1 Kecelakaan Lalu Lintas	8
2.2 Logika Fuzzy	9
2.2.1 Himpunan Klasik	9
2.2.2 Derajat Keanggotaan.....	10
2.2.3 Atribut dan Komponen Sistem <i>Fuzzy</i>	10
2.2.4 Fungsi Keanggotaan (<i>Membership Function</i>)	11
2.2.5 Implikasi dan Agregasi	13
2.3 Bluetooth.....	13
2.3.1 Bluetooth 4.2.....	14
2.4 Mikrokontroller.....	14
2.4.1 ESP32.....	14

2.5	Secure Digital Card Memory	15
2.5.1	<i>Micro Secure Digital Card Memory (MicroSD)</i>	15
2.6	Accelerometer dan Gyroskopemeter.....	16
2.6.1	MPU6050 GY512	16
2.7	Komunikasi <i>Inter Integrated Circuit (I²C)</i>	17
BAB III PERANCANGAN SISTEM		18
3.1	Diagram Blok.....	18
3.1.1	Diagram Blok Level 0.....	18
3.1.2	Diagram Blok Level 1.....	19
3.1.3	Diagram Blok Level 2.....	21
3.2	Perancangan Logika <i>Fuzzy</i>	23
3.2.1	<i>Variable Linguistik G-force</i>	23
3.2.2	<i>Variable Linguistik Kemiringan</i>	24
3.2.3	<i>Variable Linguistik Output</i>	25
3.2.4	Tabel <i>Rule Fuzzy</i>	26
3.2.5	Algoritma Logika <i>Fuzzy</i>	26
3.3	Analisa Kebutuhan Sistem.....	29
3.3.1	Analisis Kebutuhan Perangkat Keras	29
3.3.2	Analisis Perangkat Lunak/ <i>Tools</i> Pendukung Pengembangan.....	30
3.4	Perancangan Algoritma Program Mikrokontroler	31
3.4.1	Diagram Alir Program utama Mikrokontroler dan Sensor	31
BAB IV PENGUJIAN DAN ANALISIS		34
4.1	Pengujian	34
4.1.1	Pengujian Sensor MPU6050 GY512	34
4.1.2	Pengujian <i>G-Force</i>	36
4.1.3	Pengujian Kemiringan	38
4.1.4	Pengujian Implementasi <i>Fuzzy Logic</i>	41
4.2	Analisis	46
BAB V SIMPULAN DAN SARAN		47
5.1	Simpulan	47
5.2	Saran	47
DAFTAR PUSTAKA		48

LAMPIRAN.....51