

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	i
SURAT KETERANGAN PERSETUJUAN PUBLIKASI	ii
SURAT PERNYATAAN TIDAK PLAGIAT	iii
ABSTRAK	iv
ABSTRACT	v
DAFTAR ISI	ix
DAFTAR GAMBAR	xii
BAB I PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang.....	1
1.2 Identifikasi Masalah.....	2
1.3 Rumusan Masalah.....	3
1.4 Tujuan.....	3
1.5 Batasan Masalah.....	3
1.6 Metodologi Penelitian.....	4
1.7 Sistematika Penulisan.....	5
BAB II LANDASAN TEORI	8
2.1 Global Navigation Satellites System (GNSS).....	8
2.1.1 Penentuan Posisi dan Sistem Koordinat.....	10
2.1.2 Format Data GNSS.....	11
2.1.3 Horizontal dilution of precision (HDOP).....	13
2.1.4 Kesalahan Dalam Pengukuran Posisi.....	15
2.2 Komunikasi Serial 8-bit.....	16
2.3 Kalman Filter.....	17

2.4	Sistem Navigasi Autonomus.....	18
BAB III PERANCANGAN SISTEM.....		21
3.1	Perancangan Perangkat Keras.....	21
3.1.1	Blok Diagram.....	22
3.1.2	Implementasi Sistem.....	23
3.2	Perancangan Perangkat Lunak.....	23
3.2.1.	Kalman Filter.....	24
3.2.2.	Algoritma Sistem estimasi posisi.....	26
BAB IV PENGUJIAN DAN ANALISIS.....		30
4.1	Pengujian.....	30
4.1.1	Pengujian Tahap Satu	31
4.1.2	Pengujian Tahap Dua.....	33
4.2	Analisis.....	37
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN.....		38
5.1	Kesimpulan.....	38
5.2	Saran.....	38
DAFTAR PUSTAKA.....		40