

DAFTAR ISI

HALAMAN JUDUL	ii
LEMBAR PERSETUJUAN	iii
LEMBAR PENGESAHAN PENGUJI.....	iv
<i>ABSTRAK</i>	vi
<i>ABSTRACT</i>	vii
KATA PENGANTAR.....	viii
DAFTAR ISI	x
DAFTAR GAMBAR.....	xiii
DAFTAR TABEL	xvi
BAB I PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Batasan Masalah.....	5
1.3 Rumusan Masalah	5
1.4 Tujuan.....	6
1.5 Manfaat Penelitian.....	7
BAB II TINJAUAN PUSTAKA	9
2.1 Studi Literatur.....	9
2.2 Dasar Teori.....	15
BAB III METODOLOGI	31
3.1 Blok Diagram	31

3.2	Diagram Alir.....	33
3.3	Diagram Mekanis Alat	38
3.4	Alat dan Bahan	39
3.5	Desain Penelitian	40
3.6	Variabel Penelitian	41
3.7	PenelitianDefinisi Operasional Variabel	41
3.8	Teknik Analisa Data.....	42
3.9	Urutan Kegiatan	43
3.10	Waktu dan Tempat Penelitian	44
3.11	Jadwal Kegiatan Penelitian	45
BAB IV HASIL PENGUKURAN DAN ANALISIS ...		47
4.1	Hasil Pembuatan Modul	47
4.2	Hasil Keakuratan Pendeteksian Sensor LV- MaxSonar	49
4.3	Hasil Keakuratan Pengukuran Jarak Akhir Kursi Roda.....	51
4.4	Penurunan PWM Ketika Terdapat Halangan Menggunakan Fuzzy	52
4.5	Pengukuran Jarak Kursi Roda Terhadap Dinding Pada Area Lorong.....	59

4.6	Analisis Pengolahan Nilai Output PWM dengan Memanfaatkan <i>Fuzzy Logic Control</i>	64
BAB V PEMBAHASAN		79
PEMBAHASAN.....		79
5.1	Pemetaan Luas Pembacaan Sensor.....	79
5.2	Nilai PWM dan Jarak Akhir Kursi Roda terhadap Halangan.....	83
5.3	Posisi Kursi Roda Terhadap Dinding Pada Area Lorong	84
5.4	Kinerja Sistem Keseluruhan.....	85
BAB VI PENUTUP		89
6.1	Kesimpulan.....	89
6.2	Saran.....	90
REFERENSI		91
LAMPIRAN		99