

## DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN TUGAS AKHIR.....	ii
ABSTRAK .....	iv
<i>ABSTRACT</i> .....	v
KATA PENGANTAR.....	vi
DAFTAR ISI .....	viii
DAFTAR GAMBAR .....	xi
DAFTAR TABEL.....	xii
BAB I PENDAHULUAN .....	1
1.1 Latar Belakang .....	1
1.2 Kajian Riset Terdahulu.....	2
1.3 Rumusan Masalah .....	6
1.4 Tujuan.....	6
1.5 Manfaat.....	6
1.6 Batasan Masalah.....	7
1.7 Kerangka Berpikir .....	7
1.8 Sistematika Penulisan.....	8
BAB II TEORI DASAR.....	9
2.1 Kendali .....	9
2.1.1 Sistem Kendali Kalang Terbuka ( <i>Open Loop</i> ).....	9
2.1.2 Sistem Kendali Kalang Tertutup ( <i>Close Loop</i> ).....	9
2.2 Roket .....	10
2.3 <i>Filter</i> Eksponensial .....	11
2.4 Perangkat keras .....	12
2.4.1 ESP8266 .....	12
2.4.2 Sensor Sudut MPU-6050 GY-521 .....	14
2.4.3 LCD I2C .....	15
2.4.4 Motor Servo .....	15
2.5 Perangkat lunak .....	16
2.5.1 Blynk.....	16

BAB III METODOLOGI PENELITIAN.....	17
3.1 Metode Penelitian.....	17
3.2 Studi Literatur .....	17
3.3 Identifikasi Masalah .....	18
3.4 Analisis Kebutuhan .....	18
3.4.1 Kebutuhan Fungsional .....	18
3.4.2 Kebutuhan Non-Fungsional.....	19
3.4.3 Kebutuhan Perangkat Keras .....	20
3.4.4 Kebutuhan Perangkat Lunak.....	20
3.5 Perancangan .....	20
3.6 Implementasi .....	21
3.7 Pengujian.....	21
3.8 Analisis Hasil .....	22
BAB IV PERANCANGAN DAN IMPLEMENTASI.....	23
4.1 Perancangan.....	23
4.1.1 Perancangan Sistem .....	24
4.1.2 Perancangan Perangkat Keras .....	25
4.1.3 Perancangan Perangkat Lunak.....	26
4.2 Implementasi .....	29
4.2.1 Implementasi Perangkat Keras.....	29
4.2.2 Implementasi Perangkat Lunak .....	30
BAB V PENGUJIAN DAN ANALISIS .....	31
5.1 Pengujian .....	31
5.1.1 Pengujian Blynk.....	32
5.1.2 Pengujian LCD I2C .....	32
5.1.3 Pengujian Motor Servo .....	35
5.1.4 Pengujian Sensor MPU-6050 .....	35
5.1.5 Pengujian Sensor MPU-6050 Menggunakan <i>Filter Angle</i> .....	39
5.2 Analisis.....	41
BAB VI KESIMPULAN.....	44
6.1 Kesimpulan.....	44

6.2 Saran .....	44
DAFTAR PUSTAKA .....	45
LAMPIRAN .....	48

