

DAFTAR GAMBAR

Gambar II-1. <i>Unmanned Surface Vehicle (USV)</i> ^[1]	5
Gambar II-2. Modul RF NRF24101 ^[9]	9
Gambar II-3. Arduino Uno R3 ^[11]	11
Gambar II-4. Pin mapping pada ATmega328P	11
Gambar II-5. Raspberry Pi 3 Model B ^[10]	12
Gambar II-6. Motor Listrik DC <i>Brushless</i>	12
Gambar II-7. Servo Tower Pro SG-5010	13
Gambar III-1. Perancangan Sistem Komunikasi dan Kontrol Formasi	14
Gambar III-2. Bentuk Formasi	16
Gambar III-3. Penempatan posisi untuk pembentukan formasi	17
Gambar III-4. Perancangan desain kapal tampak samping dan tampak depan	18
Gambar III-5. Raspberry Pi Camera	19
Gambar III-6. Raspberry Pi 3 Model B ^[10]	19
Gambar III-7. Modul RF NRF24L01 ^[9]	19
Gambar III-8. Arduino Uno	20
Gambar III-9. Tower Pro SG90	20
Gambar III-10. ESC 30 A	20
Gambar III-11. Brushless	21
Gambar III-12. Servo Tower Pro SG-5010	21
Gambar III-13. Flowchart <i>leader</i>	22
Gambar III-14. Flowchart <i>follower</i>	23
Gambar IV-1. Tampilan Serial Monitor untuk pengiriman data	26