

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	ii
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS	iii
ABSTRAK	iv
KATA PENGANTAR	vi
LEMBAR PERSEMBAHAN	vii
DAFTAR ISI.....	ix
DAFTAR GAMBAR	xi
DAFTAR TABEL.....	xii
BAB I PENDAHULUAN	1
1. 1. Latar Belakang Masalah	1
1. 2. Tujuan dan Manfaat	2
1. 3. Rumusan Masalah.....	2
1. 4. Batasan Masalah	2
1. 5. Metode Penelitian	3
1. 6. Sistematika Penulisan	4
BAB II LANDASAN TEORI.....	5
2. 1. Unmanned Surface Vehicle	5
2. 2. Swarm Robotics	6
2. 3. Komunikasi Nirkabel (<i>Wireless</i>).....	7
2.3.1. RF (Radio Frequency).....	8
2. 4. Mikrokontroler	10
2. 5. Single Board Computer.....	11
2. 6. Motor Brushless	12
2. 7. Motor Servo	13
BAB III PERANCANGAN SISTEM	14

3.1. Perancangan Sistem	14
3.2. Desain Perangkat Keras	18
3.3. Desain Perangkat Lunak	21
BAB IV PENGUJIAN DAN ANALISA SISTEM	25
4.1. Pengujian Komunikasi 1 Penerima.....	25
4.2. Pengujian Komunikasi 2 Penerima.....	27
4.3. Pengujian Formasi ke Posisi	30
4.4. Pengujian Formasi Tercapai	33
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN.....	35
5.1. Kesimpulan	35
5.2. Saran	35
DAFTAR PUSTAKA	36
LAMPIRAN.....	38