

DAFTAR ISI

KATA PENGANTAR	ii
ABSTRAK	iii
ABSTRACT	iv
DAFTAR ISI	v
DAFTAR GAMBAR	viii
DAFTAR TABEL	ix
BAB 1 PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang.....	1
1.2 Rumusan Masalah.....	2
1.3 Tujuan.....	2
1.4 Batasan Masalah.....	2
1.5 Definisi Operasional.....	2
1.6 Metode Pengerjaan	3
1.7 Jadwal Pengerjaan	4
BAB 2 TINJAUAN PUSTAKA.....	5
2.1 Penelitian Sebelumnya	5
2.2 Arduino Uno.....	7
2.3 Baterai Li-Po.....	10
2.4 APC220	10
2.5 Motor DC.....	11
2.6 Modul Joystick	11
2.7 Kamera Action Cam	12
2.8 BTS7960 Driver 43A H-Bridge Drive PWM	13
2.9 Handphone.....	13
BAB 3 ANALISIS DAN PERANCANGAN.....	15
3.1 Analisis	15
3.1.1 Gambaran Sistem Saat Ini	15
3.1.2 Blok Diagram.....	16

3.1.3 Cara Kerja Sistem	16
3.1.4 Analisis Kebutuhan <i>Fungsional</i> dan Non <i>Fungsional</i>	17
3.2 Perancangan	18
3.2.1 Gambaran Sistem Usulan	18
3.2.2 Blok Diagram	19
3.2.3 Flowchart Sistem	19
3.2.4 Cara Kerja Sistem	21
3.2.5 Analisis Kebutuhan <i>Fungsional</i> dan Non <i>Fungsional</i>	22
3.3 Spesifikasi Sistem	23
3.3.1 Alat input.....	23
3.3.2 Alat Pemrosesan	24
3.3.3 Alat Output.....	25
BAB 4 IMPLEMENTASI DAN PENGUJIAN	27
4.1 Implementasi	27
4.2 Langkah Pengerjaan	27
4.2.1 Menentukan motor driver yang akan digunakan.	27
4.2.2 Membuat program untuk pengiriman dan penerimaan data menggunakan APC220	29
4.2.3 Penempatan komponen pada kapal Marine Bot GW-40.....	31
4.3 Pengujian	33
4.3.1 Mengetahui jarak dari APC220	33
4.3.2 Mengetahui jarak kamera dari kapal ke pengguna.....	34
4.3.2 Mengetahui jarak kamera dari kapal ke pengguna.....	36
4.4 Analisis	36
4.4.1 Monitoring kamera menggunakan aplikasi Xiaoyi.....	36
4.4.2 Mengukur jarak APC220 dan kamera	36
4.4.3 Terdapat delay saat APC220 saling berjauhan.....	37
BAB 5 KESIMPULAN DAN SARAN	40
5.1 Kesimpulan	40
5.1 Saran	40
Daftar Pustaka	41