

DAFTAR GAMBAR

Gambar2. 1 Arduino Mega2560	8
Gambar2. 2 Neo-6M GPS	10
Gambar2. 3 Bluetooth HC-05	11
Gambar2. 4 Compass HMc5883L	11
Gambar2. 5 ESC 320A	13
Gambar2. 6 Brushed Motor DC	13
Gambar2. 7 Brushless Motor DC	14
Gambar2. 8 Motor Servo	15
Gambar2. 9 Arduino IDE	16
Gambar2. 10 Halaman utama mit app invertor	16
Gambar3. 1 Blok Diagram Sistem Kendali & Tracking	18
Gambar3. 2 Diagram Alir Sistem Kendali & Tracking	19
Gambar3. 3 Diagram Alir Proses Pengerjaan sistem	20
Gambar3. 4 Tampak samping boat	22
Gambar3. 5 Tampak lambung Boat	22
Gambar3. 6 Breadboard View sistem kendali dan tracking	23
Gambar3. 7 Rancangan modul GPS	23
Gambar3. 8 Rancangan Modul Compass HMC5883L	24
Gambar3. 9 Rancangan Bluetooth HC-05	24
Gambar3. 10 Rancangan Sistem penggerak	25
Gambar3. 11 Diagram alir perancangan Software	26
Gambar3. 12 Diagram alir perancangan software kompas hmc5883l	27
Gambar3. 13 Blok Code Tombol set heading pada aplikasi	27
Gambar3. 14 Diagram alir perancangan software GPS neo-6m	29
Gambar3. 15 Blok code tombol GPS info pada aplikasi	29
Gambar3. 16 Diagram alir perancangan software sistem navigasi waypoint	31
Gambar3. 17 Blok code tombol Set waypoint & navigasi otomatis	32
Gambar3. 18 Diagram alir perancangan software sistem kendali (penggerak)	34
Gambar3. 19 Blok code sistem penggerak pada aplikasi	35
Gambar3. 20 Tampilan utama Antar muka aplikasi	38
Gambar3. 21 Use Case Diagram Sistem kendali tracking	38

Gambar4. 1 Tampak samping Boat	41
Gambar4. 2 Grafik Latitude sampling	43
Gambar4. 3 Grafik Longitude sampling	43
Gambar4. 4 Pemetaan Titik kordinat pengujian GPS pada Google Earth.....	44
Gambar4. 5 Pengujian ke 2 di kolam GKU	51
Gambar4. 6 Pengujian ke 3 di danau telkom university	52