

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	ii
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS	iii
ABSTRAK	iv
ABSTRACT	v
KATA PENGANTAR.....	vi
DAFTAR ISI.....	viii
DAFTAR GAMBAR.....	xi
DAFTAR TABEL.....	xii
BAB I PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang.....	1
1.2 Rumusan Masalah	2
1.3 Tujuan Penelitian.....	3
1.4 Batasan Masalah.....	3
1.5 Metode Penelitian.....	3
1.6 Jadwal Penelitian.....	5
BAB II TINJAUAN PUSTAKA.....	6
2.1 <i>Light Detection and Ranging (LiDAR)</i>	6
2.2 <i>Time-of-Flight (ToF)</i>	6
2.2.1 <i>Direct ToF</i>	6
2.2.2 <i>Indirect ToF</i>	7
2.3 Inframerah	10
2.4 Reflektivitas.....	10
2.5 Interaksi LiDAR Dengan Permukaan Air	12
2.6 Kekeruhan Air	14
2.7 Mikrokontroler	14

BAB III METODE PENELITIAN	15
3.1 Perancangan Penelitian.....	15
3.1.1 Tahapan Penelitian.....	15
3.1.2 Diagram Alir Penelitian	16
3.1.3 Desain Sistem.....	17
3.1.4 Diagram Alir Sistem	18
3.2 Desain Perangkat Keras.....	19
3.2.1 Spesifikasi Komponen	20
3.3 Perangkat Lunak Penunjang.....	24
BAB IV ANALISIS DATA.....	25
4.1 Media Pengukuran.....	25
4.2 Pembuatan Alat	26
4.3 Kalibrasi Sensor LiDAR.....	27
4.4 Uji Pengukuran Jarak Terhadap Kekeruhan.....	28
4.4.1 Pengukuran Jarak Air Keruh 100 NTU.....	30
4.4.2 Pengukuran Jarak Air Keruh 200 NTU.....	32
4.4.3 Pengukuran Jarak Air Keruh 300 NTU.....	33
4.4.4 Pengukuran Jarak Air Keruh 400 NTU.....	35
4.4.5 Pengukuran Jarak Air Keruh 500 NTU.....	36
4.4.6 Pengukuran Jarak Air Keruh 600 NTU.....	38
4.4.7 Pengukuran Jarak Air Keruh 700 NTU.....	39
4.4.8 Pengukuran Jarak Air Keruh 800 NTU.....	41
4.4.9 Pengukuran Jarak Air Keruh 900 NTU.....	42
4.4.10 Pengukuran Jarak Air Keruh 1000 NTU.....	44
4.5 Uji Pengukuran Jarak Terhadap Air Dinamis	45
BAB V KESIMPULAN.....	47

5.1 Kesimpulan	47
5.2 Saran.....	48
DAFTAR PUSTAKA	49
LAMPIRAN.....	54