

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	i
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS	ii
IDENTITAS BUKU	iii
ABSTRAK	iv
ABSTRACT	v
KATA PENGANTAR	vi
UCAPAN TERIMA KASIH	vii
DAFTAR ISI	viii
DAFTAR GAMBAR	x
DAFTAR TABEL	xi
DAFTAR ISTILAH	xii
DAFTAR SINGKATAN	xvii
BAB I PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Tujuan dan Manfaat	2
1.3 Rumusan Masalah	3
1.4 Batasan Masalah	3
1.5 Metodologi	4
1.6 Sistematika Penulisan	5
BAB II DASAR TEORI	6
2.1 <i>Autonomous Surface Vehicle (ASV)</i>	6
2.2 Python	6
2.2.1 Fitur Utama Python [5].....	6
2.2.2 Ekosistem dan Pustaka	7
2.3 Arduino IDE	8
2.4 <i>Hue Saturation and Value (HSV)</i>	9
2.5 OpenCV	9
2.5.1 Fitur dan Kegunaan OpenCV [13]	10
2.6 Thonny	10
2.6.1 Fitur - Fitur Thonny IDE [15]	10

2.7	Wireshark.....	11
2.7.1	Fitur Wireshark.....	11
2.8	Parameter QoS	12
2.9	Radio <i>Control</i>	12
2.10	Standar Komunikasi 802.11.....	13
BAB III PERENCANAAN SISTEM KOMUNIKASI		14
3.1	Deskripsi Proyek Akhir	14
3.2	Proses Pengerjaan Proyek Akhir.....	14
3.3	Alur Perancangan Sistem.....	16
3.4	Perancangan Sistem Komunikasi.....	17
3.5	Perancangan Komunikasi <i>Boat</i>	21
BAB IV ANALISIS SIMULASI SISTEM.....		23
4.1	Deskripsi Simulasi Sistem	23
4.2	Pengujian Sistem Komunikasi ASV RC <i>Boat</i>	24
4.3	Hasil Pengujian Sistem	25
4.3.1	Hasil Pengujian Sistem <i>Autonomous</i>	25
4.3.2	Hasil Pengujian Sistem Manual	29
4.4	Hasil Analisis Wireshark	32
4.5	Hasil Analisis QoS.....	33
4.4.1	Hasil Analisis <i>Delay</i>	33
4.4.2	Hasil Analisis <i>Throughput</i>	38
4.4.3	Hasil Analisis <i>Jitter</i>	38
4.4.4	Hasil Analisi <i>Packet Loss</i>	39
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN		40
5.1	Kesimpulan	40
5.2	Saran	41
DAFTAR PUSTAKA		42
LAMPIRAN		44