

## DAFTAR ISI

<b>LEMBAR PENGESAHAN .....</b>	i
<b>LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS .....</b>	ii
<b>IDENTITAS BUKU.....</b>	iii
<b>ABSTRAK.....</b>	iv
<b>ABSTRACT .....</b>	v
<b>KATA PENGANTAR .....</b>	vi
<b>UCAPAN TERIMAKASIH.....</b>	vii
<b>DAFTAR ISI .....</b>	ix
<b>DAFTAR GAMBAR .....</b>	xi
<b>DAFTAR TABEL.....</b>	xiii
<b>DAFTAR ISTILAH.....</b>	xiv
<b>DAFTAR SINGKATAN .....</b>	xvii
<b>BAB I PENDAHULUAN .....</b>	1
1.1    Latar Belakang .....	1
1.2    Tujuan dan Manfaat .....	2
1.3    Rumusan Masalah .....	2
1.4    Batasan Masalah .....	3
1.5    Metodologi.....	3
1.6    Sistematika Penulisan .....	4
<b>BAB II DASAR TEORI .....</b>	5
2.1    Hukum Archimedes .....	5
2.2 <i>Remote Control</i> .....	5
2.3    Wi-Fi .....	6
2.4 <i>Autonomous Surface Vehicle (ASV)</i> .....	6
2.5 <i>SolidWorks</i> .....	7
2.6 <i>Maxsurf</i> .....	7
2.4.1 <i>Maxsurf Stability</i> .....	8
2.4.2 <i>Maxsurf Resistance</i> .....	9
2.4.3 <i>Maxsurf Modeler</i> .....	9
2.7 <i>Lambung RC Boat</i> .....	10
2.7.1 <i>Boat Katamaran</i> .....	10

2.7.2	Lambung Monohull .....	11
2.7.3	Lambung Katamaran .....	11
2.7.4	Lambung Trimaran .....	12
2.8	AutoCAD .....	12
2.8.1	Fitur AutoCAD .....	13
2.9	Titik Stabilitas .....	13
<b>BAB III MODEL PEMBUATAN RC BOAT .....</b>	<b>15</b>	
3.1	Deskripsi Proyek Akhir .....	15
3.2	Proses Pengerjaan Proyek Akhir .....	15
3.3	Desain Autonomous Surface Vehicle (ASV) .....	19
3.4.1	Desain 2D pada <i>Software AutoCAD</i> .....	19
3.4.2	Desain RC Boat Menggunakan <i>Software Solidworks</i> .....	20
3.4.3	Desain Lambung Katamaran Pada <i>Software Maxsurf Modeler</i> .....	22
3.4	Desain Stabilitas <i>Boat</i> .....	23
3.5.1.	Komponen Tabel Hidrostatik .....	23
3.5.2.	Komponen Tabel <i>Stability</i> .....	29
3.5	Desain Kebutuhan Power .....	34
3.6	Komunikasi dan Penempatan Komponen .....	36
<b>BAB IV ANALISIS SIMULASI .....</b>	<b>38</b>	
4.1	Deskripsi Simulasi .....	38
4.2	Pengujian Desain <i>Boat Autonomous Surface Vehicle</i> (ASV) .....	38
4.3	Hasil Simulasi pada <i>software</i> .....	40
4.3.1	Perbandingan Lambung Monohull, Katamaran, dan Trimaran Pada Software <i>Maxsurf stability</i> dan <i>resistance</i> . .....	40
4.3.2	Hasil Simulasi <i>Hidrostatic</i> dan <i>Stability</i> pada <i>Software Maxsurf Stability</i> ....	41
4.3.3	Hasil Simulasi Resistansi pada <i>Software Maxsurf Resistance</i> .....	44
4.4	Hasil Pengujian Komunikasi .....	44
<b>BAB V KESIMPULAN DAN SARAN .....</b>	<b>48</b>	
5.1	Kesimpulan .....	48
5.2	Saran .....	49
<b>DAFTAR PUSTAKA .....</b>	<b>51</b>	
<b>LAMPIRAN .....</b>	<b>61</b>	