

## DAFTAR TABEL

Tabel 1. 1 <i>Constraint</i> .....	24
Tabel 2. 1 Pemetaan kebutuhan dan kaitannya terhadap spesifikasi .....	26
Tabel 2. 2 Spesifikasi 1 .....	29
Tabel 2. 3 Spesifikasi 2 .....	30
Tabel 2. 4 Spesifikasi 3 .....	32
Tabel 3. 1 Rincian Diagram Blok <i>Level 0</i> .....	37
Tabel 3. 2 Rincian Diagram Blok Autonomous Leisure Vessel <i>Level 1</i> .....	39
Tabel 3. 3 Blok Diagram Sistem <i>Level 2.1</i> .....	40
Tabel 3. 4 Aktuator Penggerak Kapal .....	41
Tabel 3. 5 <i>Unit Smart Control</i> .....	42
Tabel 3. 6 Diagram Blok Keseluruhan Sistem.....	43
Tabel 3. 7 GPS ( <i>Global Positioning System</i> ).....	47
Tabel 3. 8 Mikrokomputer .....	48
Tabel 3. 9 Sensor Citra.....	50
Tabel 3. 10 Bahasa Pemrograman.....	51
Tabel 3. 11 Penggerak Motor Dc <i>Propeller</i> .....	52
Tabel 3. 12 Penggerak <i>Rudder</i> .....	54
Tabel 3. 13 Sumber Daya.....	55
Tabel 3. 14 Mikrokontroler .....	56
Tabel 3. 15 <i>Driver</i> .....	57
Tabel 3. 16 Rangkuman Hasil Pemilihan Komponen.....	58
Tabel 4. 1 Tabel Wiring dari Skematik Spesifikasi 1 .....	67
Tabel 4. 2 Perbandingan Data Lokasi Asli dan GPS .....	73
Tabel 4. 3 Perbandingan Data Kompas <i>Smartphone</i> & Kompas HMC 5883L ....	77
Tabel 4. 4 Perbandingan Data Kompas <i>Smartphone</i> Dengan Data Kompas HMC 5883L yang ter-Kalibrasi .....	79
Tabel 4. 5 Hasil <i>Training YoloV5</i> .....	83
Tabel 4. 6 Pengujian deteksi kondisi terang.....	90
Tabel 4. 7 Pengujian Deteksi pada Malam hari .....	91
Tabel 4. 8 Uji Keseluruhan Sistem .....	99
Tabel 4. 9 Analisis Pengerjaan.....	100

Tabel 5. 1 Pengujian <i>waypoint</i> 1 dan mencari rata-rata <i>error</i> .....	110
Tabel 5. 2 pengujian <i>waypoint</i> 2 dan mencari rata-rata <i>error</i> .....	110
Tabel 5. 3 pengujian <i>waypoint</i> 3 dan mencari rata-rata <i>error</i> .....	111
Tabel 5. 4 <i>Output Serial Monitor</i> Pengujian Navigasi.....	112
Tabel 5. 5 Percobaan kondisi terang .....	117