

DAFTAR ISI

LEMBAR PERSEMAHAN	i
LEMBAR PENGESAHAN	ii
KATA PENGANTAR.....	iii
PERNYATAAN	iv
ABSTRAK.....	v
ABSTRACT.....	vi
DAFTAR ISI	vii
DAFTAR GAMBAR.....	x
DAFTAR TABEL.....	xii
DAFTAR LAMPIRAN	xiii
BAB I PENDAHULUAN.....	1
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Rumusan Masalah	2
1.3 Tujuan	2
1.4 Cakupan Penggerjaan.....	3
1.5 Tahapan Penggerjaan	3
BAB II TINJAUAN PUSTAKA.....	5
2.1 Teknologi Kendaraan Permukaan Tak Berawak	5
2.1.1 Solar Autonomous Boat sebagai Platform Monitoring.....	5
2.1.2 Swarm Unmanned Surface Vehicle (USV)	6
2.2 Sistem Sensor Kualitas Udara dan Lingkungan	6
2.2.1 Sensor DHT22 (untuk suhu dan kelembapan).....	6
2.2.2 Sensor MQ-135 (untuk kualitas udara/gas)	7

2.2.3	Sensor BH1750 (untuk intensitas cahaya)	8
2.2.4	Sensor hujan (FC-37)	8
2.2.5	Sensor UV (CJMCU-GUVA-S12SD)	9
2.3	Mikrokontroler Arduino Nano V3	10
2.3.1	Mikrokontroler Arduino Nano V3	10
BAB III PEMODELAN DAN PERANCANGAN		11
3.1	Blok Diagram Autonomous Boat	11
3.2	Arsitektur Sistem	12
3.3	Model Sistem Pengukuran Kualitas Udara dan Lingkungan	13
3.4	Perancangan sistem	14
3.5	Flowchart Sistem	16
3.6	Perancangan Antarmuka Pengguna	17
3.7	Skenario Pengujian	18
3.8	Rangkaian Sistem	19
3.9	Kebutuhan Perangkat Keras dan Perangkat Lunak	19
3.9.1	Pengembangan Sistem	19
3.9.2	Implementasi Sistem	21
BAB IV IMPLEMENTASI DAN PENGUJIAN		24
4.1	Implementasi	24
4.1.1	Hasil Implementasi	24
4.2	Pengujian	26
4.2.1	Pengujian Komponen Hardware	26
4.2.2	Kalibrasi Sensor	26
4.2.2.1	Kalibrasi Sensor DHT22	26
4.2.2.2	Kalibrasi Sensor BH1750	28
4.3	Hasil	28

4.3.1	Hasil Pengukuran Suhu.....	29
4.3.2	Hasil Pengukuran CO.....	31
4.3.3	Hasil Pengukuran CO ₂	32
4.3.4	Hasil Pengukuran NH ₄	34
4.3.5	Hasil Pengukuran Intensitas Cahaya	35
4.3.6	Hasil Pengukuran Indeks UV	36
4.3.7	Hasil Pengukuran Kelembapan	38
4.3.8	Hasil Pengukuran Deteksi Hujan	39
	BAB V PENUTUP.....	40
5.1	Kesimpulan.....	40
5.2	Saran.....	40
	DAFTAR PUSTAKA	41
	LAMPIRAN	43
	Lampiran 1 Pemograman	43
	Lampiran 2 Tabel Pengujian	46