

## DAFTAR ISI

<b>LEMBAR PENGESAHAN .....</b>	<b>i</b>
<b>LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS .....</b>	<b>ii</b>
<b>ABSTRAK .....</b>	<b>iii</b>
<b><i>ABSTRACT</i> .....</b>	<b>iv</b>
<b>KATA PENGANTAR.....</b>	<b>v</b>
<b>DAFTAR ISI .....</b>	<b>vii</b>
<b>DAFTAR TABEL .....</b>	<b>x</b>
<b>DAFTAR GAMBAR.....</b>	<b>xi</b>
<b>DAFTAR LAMPIRAN .....</b>	<b>xii</b>
<b>DAFTAR ISTILAH .....</b>	<b>xiii</b>
<b>BAB I PENDAHULUAN.....</b>	<b>1</b>
1.1 Latar Belakang .....	1
1.2 Rumusan Masalah .....	3
1.3 Tujuan Penelitian.....	4
1.4 Batasan dan Asumsi Penelitian .....	4
1.5 Manfaat Penelitian.....	4
1.6 Sistematika Penulisan.....	5
<b>BAB II LANDASAN TEORI .....</b>	<b>8</b>
2.1 Literatur Terkait Teori.....	8
2.2 Dasar Teori .....	10
2.2.1 Elektrowinning.....	10
2.2.2 Larutan Elektrolit .....	12
2.2.2 Algoritma Hill Climb .....	13
2.2.4 ESP 32.....	14
2.2.5 Sensor Ph Meter .....	14
2.2.6 XY 6020L Buck Power Supply Module .....	15
2.2.7 Sensor Gas.....	16
2.2.8 <i>Driver Motor</i> .....	17
2.2.9 <i>Water Pump</i> .....	18
2.2.10 <i>Exhaust Fan</i> .....	19

2.2.11 LCD I2C 20x4 .....	20
2.2.12 Visual Studio Code .....	21
2.2.13 Platform IO .....	21
2.3 Alasan Pemilihan Teori/Model/Kerangka.....	21
<b>BAB III METODOLOGI PENELITIAN .....</b>	<b>24</b>
3.1 Sistematika Penyelesaian Masalah .....	24
3.2 Desain Sistem .....	26
3.2.1 Diagram Blok Sistem.....	26
3.2.2 Cara Kerja Sistem .....	28
3.3.3 Sistem Optimalisasi .....	33
3.3.4 Sistem Penghentian Proses Otomatis.....	35
3.3 Perancangan Alat.....	37
3.4 Skematik Rangkaian.....	38
3.5 Spesifikasi Komponen.....	39
3.6 Parameter Pengujian.....	42
<b>BAB IV PENGUMPULAN DAN PENGOLAHAN DATA.....</b>	<b>44</b>
4.1 Pengumpulan Data .....	44
4.1.1 Alat Pengujian.....	45
4.2 Pengolahan Data .....	47
4.2.1 Analisis Akurasi Kontrol dan Pengukuran Daya.....	47
4.2.2 Analisis Kinerja dan Stabilitas Sensor pH.....	49
4.2.3 Akurasi Sensor Gas (MQ-8) .....	49
4.2.4 Pengujian Fungsional Water Pump.....	50
4.2.5 Pengujian Fungsional Exhaust Fan.....	51
4.2.6 Pengujian Sistem Komunikasi Serial.....	52
4.2.7 Pengujian Sistem Otomasi dan Algoritma Hill Climbing (P&O) .....	56
4.2.8 Pengujian Keseluruhan Sistem .....	57
<b>BAB V ANALISIS DAN PEMBAHASAN.....</b>	<b>61</b>
5.1 Verifikasi dan Validasi Sistem .....	61
5.2 Analisis Hasil Pengujian .....	61
5.2.1 Analisis Kinerja Kontrol Daya .....	61
5.2.2 Analisis Kinerja Sensor Proses (pH dan Gas) .....	62
5.2.3 Analisis Kinerja Sistem Terintegrasi .....	62

5.3 Implikasi Hasil Penelitian .....	63
<b>BAB VI KESIMPULAN DAN SARAN.....</b>	<b>64</b>
6.1 Kesimpulan.....	64
6.2 Saran .....	64
<b>DAFTAR PUSTAKA .....</b>	<b>66</b>
<b>LAMPIRAN .....</b>	<b>69</b>