

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Sensor Ultrasonik Parallax	6
Gambar 2.2 Sistem kerja sensor ultrasonik [8].....	6
Gambar 2.3 Motor micro servo Tower SG90.....	7
Gambar 2.4 Arduino Uno [9]	8
Gambar 2.5 nRF24L01 <i>extend antena</i>	10
Gambar 2.6 Fungsi pin dfrobot GSM/GPS/GPRS modul v.3	11
Gambar 3.1 Gambaran Umum Sistem Lemuria	13
Gambar 3.2 Diagram Blok Sistem.....	14
Gambar 3.3 Diagram Blok STS.....	16
Gambar 3.4 Trigonometri segitiga	16
Gambar 3.5 Penempatan perangkat STS pada TPS.....	17
Gambar 3.6 Diagram Blok LBS	18
Gambar 3.7 Flowchart STS	22
Gambar 3. 8 Flowchart LBS.....	23
Gambar 3.9 Skema Jalur STS.....	24
Gambar 3.10 Implementasi STS.....	24
Gambar 3.11 Skema Jalur LBS	25
Gambar 3. 12 Implementasi Sistem LBS	25
Gambar 4.1 Prototype TPS 10 M ³ dengan skala 1 : 2	27
Gambar 4.2 Grafik akurasi sampah kosong.....	28
Gambar 4.3 Grafik akurasi sampah setengah isi	29
Gambar 4.4 Grafik akurasi sampah penuh	30
Gambar 4. 5 Grafik akurasi keseluruhan sampling	31
Gambar 4. 6 Grafik pengujian waktu sampling.....	32
Gambar 4. 7 Grafil pengujian status sinyal jarak komunikasi radio	37