

## DAFTAR GAMBAR

<b>Gambar 2.1</b>	Diagram Blok Kontrol PID.....	5
<b>Gambar 2.2</b>	Diagram Blok Proportional.....	6
<b>Gambar 2.3</b>	Diagram Blok Intergrator .....	6
<b>Gambar 2.4</b>	Diagram Blok Derivative.....	7
<b>Gambar 2.5</b>	Arduino Uno .....	8
<b>Gambar 2.6</b>	Tampak Depan Arduino Pro Mikro.....	9
<b>Gambar 2.7</b>	Sensor tekanan MPX2100ASX .....	10
<b>Gambar 2.8</b>	Motor BLDC.....	11
<b>Gambar 2.9</b>	Voltmeter .....	13
<b>Gambar 2.10</b>	Motor Servo.....	13
<b>Gambar 2.11</b>	Electronic Speed Control (ESC).....	14
<b>Gambar 2.12</b>	Relay .....	14
<b>Gambar 2.13</b>	Baterai Aki.....	15
<b>Gambar 2.14</b>	Joystick .....	16
<b>Gambar 3.1</b>	Diagram Blok Sistem.....	17
<b>Gambar 3.2</b>	Skematik Robot Kapal Selam.....	19
<b>Gambar 3.3</b>	Perancangan Remote Pada RKS.....	20
<b>Gambar 3.4</b>	Mekanika Robot Kapal Selam (RKS).....	21
<b>Gambar 3.5</b>	Diagram Alir Sistem.....	22
<b>Gambar 3.6</b>	Diagram Blok Sistem Kontroler PID.....	23
<b>Gambar 4.1</b>	Pengujian Sensor MPX2100ASX.....	25
<b>Gambar 4.2</b>	Grafik Respon Sistem Kontrol PID pada kedalaman 187 mm.....	27
<b>Gambar 4.3</b>	Grafik eror terhadap waktu pada kedalaman 187 mm.....	28
<b>Gambar 4.4</b>	Grafik Respon Sistem Kontrol PID pada kedalaman 338 mm.....	28
<b>Gambar 4.5</b>	Grafik eror terhadap waktu pada kedalaman 338 mm.....	29
<b>Gambar 4.6</b>	Grafik Respon Sistem Kontrol PID pada kedalaman 399 mm.....	30
<b>Gambar 4.7</b>	Grafik eror terhadap waktu pada kedalaman 399 mm.....	31