

DAFTAR GAMBAR

Gambar II-1. Unmanned Surface Vehicle.....	7
Gambar II-2. Swarm Boat.....	7
Gambar II-3. Arduino UNO.....	8
Gambar II-4. Raspberry Pi 3 Model B.....	8
Gambar II-5. Diagram Blok Sistem Kendali Closed Loop.....	12
Gambar II-6. Fungsi Keanggotaan Segitiga.....	13
Gambar II-7. Fungsi Keanggotaan Trapesium.....	14
Gambar III-1. Blok Diagram Sistem.....	17
Gambar III-2. Formasi Panah.....	18
Gambar III-3. Formasi Sejajar.....	18
Gambar III-4. Formasi Segitiga.....	19
Gambar III-5. Posisi Kapal.....	19
Gambar III-6. Kapal Tampak Depan.....	20
Gambar III-7. Kapal Tampak Samping.....	20
Gambar III-8. Kapal Tampak Belakang.....	21
Gambar III-9. Tempat Penyimpanan Kapal.....	21
Gambar III-10. Diagram Alir Kerja Sistem.....	22
Gambar III-11. Diagram Alir Fuzzy Logic Control.....	24
Gambar III-12. Koordinat Formasi Panah.....	25
Gambar III-13. Koordinat Formasi Segitiga.....	25
Gambar III-14. Koordinat Formasi Sejajar.....	26
Gambar III-15. Fungsi Keanggotaan Input Jarak Kapal.....	24
Gambar III-16. Fungsi Keanggotaan Input Sudut Kapal.....	27

Gambar III-17. Fungsi Keanggotaan Output Arah Kapal.....	28
Gambar III-18. Fungsi Keanggotaan Output Kecepatan Kapal	28
Gambar III-19. Arah Manuver Kapal	29
Gambar IV-1. Grafik Perbandingan Nilai Kecepatan.....	34
Gambar IV-2. Grafik Perbandingan Nilai Sudut.....	34