

DAFTAR ISI

KATA PENGANTAR.....	i
ABSTRAK.....	ii
ABSTRACT.....	iii
DAFTAR ISI.....	iv
DAFTAR GAMBAR.....	vi
DAFTAR TABEL.....	vii
BAB 1 PENDAHULUAN.....	1
1.1 Latar Belakang.....	1
1.2 Rumusan Masalah.....	2
1.3 Tujuan.....	2
1.4 Batasan Masalah.....	2
1.5 Definisi Operasional.....	3
1.6 Metode Pengerjaan.....	4
1.7 Jadwal Pengerjaan.....	4
BAB 2 TINJAUAN PUSTAKA.....	5
2.1 Penelitian Sebelumnya.....	5
2.2 Sampah.....	5
2.3 Motor DC.....	6
2.4 Arduino Uno.....	7
2.5 SQLyog.....	9
2.6 Java.....	9
2.7 Module SIM808.....	10
2.8 Epoxy resin.....	11
2.9 Serat Fiberglass.....	12
BAB 3 ANALISIS DAN PERANCANGAN.....	13
3.1 ANALISIS.....	13
3.1.1 Gambaran Sistem Saat Ini (atau Produk).....	13
3.1.2 Gambaran Sistem Yang Akan Dibuat.....	13
3.1.3 Cara Kerja Sistem.....	14

3.1.4 Analisis Kebutuhan Sistem.....	14
3.2 PERANCANGAN.....	14
3.2.1 Gambaran Sistem Usulan.....	14
3.2.2 Blok Diagram/ Topologi Sistem.....	15
3.2.3 Spesifikasi Sistem.....	17
BAB 4 IMPLEMENTASI DAN PENGUJIAN.....	19
4.1 Implementasi.....	19
4.1.1 Implementasi Perangkat Keras (<i>Hardware</i>).....	19
4.1.2 Implementasi Perangkat Lunak (<i>Software</i>).....	19
4.2 Langkah Pengerjaan.....	20
4.2.1 Pembuatan Sistem Mekanik Kapal.....	20
4.2.2 Pembuatan Halaman Utama Web.....	21
4.3 Pengujian.....	26
4.3.1 Pengujian Marinebot.....	26
4.3.2 Pengujian Monitoring Navigasi.....	28
BAB 5 KESIMPULAN DAN SARAN.....	33
5.1 Kesimpulan.....	33
5.2 Saran.....	33