

DAFTAR ISI

KATA PENGANTAR	i
ABSTRAK	iii
ABSTRACT	iv
DAFTAR ISI	v
DAFTAR GAMBAR	vii
DAFTAR TABEL	viii
BAB 1 PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Rumusan Masalah	2
1.3 Tujuan	2
1.4 Batasan Masalah	3
BAB 2 LATAR BELAKANG	4
2.1 Tinjauan Pustaka	4
2.2 Dasar Teori	5
2.2.1 Hukum Archimedes	5
2.2.2 Arduino Uno	6
2.2.3 Baling-baling atau Pelontar	7
2.2.4 Motor DC	8
2.2.5 <i>Relay</i> Satu Channel	8
2.2.6 Driver Motor (PWM 20 Ampere)	9
2.2.7 Alumunium	10
2.2.8 NodeMCU/ESP8266	10
BAB 3 ANALISIS DAN PERANCANGAN	12
3.1 Gambaran Sistem Saat Ini (atau Produk)	12
3.2 Identifikasi Kebutuhan Sistem (atau Produk)	13
3.3 Perancangan Sistem	14
3.3.1 Gambaran Sistem Usulan	14
3.3.2 Blok Diagram Sistem Usulan	17
3.3.3 Metode Pengerjaan	19

3.3.4	Flowchart Sistem	21
3.4	Kebutuhan Perangkat Keras dan Perangkat Lunak	24
3.4.1	Perangkat Keras.....	24
3.4.2	Perangkat Lunak	26
BAB 4	IMPLEMENTASI DAN PENGUJIAN	27
4.1	Implementasi	27
4.1.1	Skematik Pelontar Makan Robot	30
4.1.2	Skematik Daya Penggerak Robot	30
4.1.3	Skematik Mikrokontroler Arduino Uno.....	31
4.2	Pengujian	31
4.2.1	Pengujian Daya Apung Robot APIOFISH	31
4.2.2	Pengujian Kecepatan Robot APIOFISH	34
4.2.3	Pengujian Jarak Jauh Pelontaran Pakan Ikan	38
BAB 5	KESIMPULAN	41
5.1	Kesimpulan	41
5.2	Saran	41
DAFTAR PUSTAKA		42