

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	i
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS	ii
ABSTRAK	iv
ABSTRACT	v
KATA PENGANTAR	vi
UCAPAN TERIMA KASIH	vii
DAFTAR ISI	ix
DAFTAR GAMBAR	xi
DAFTAR TABEL	xii
DAFTAR ISTILAH	xiii
DAFTAR SINGKATAN	xv
BAB I PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Tujuan dan Manfaat	2
1.3 Rumusan Masalah.....	2
1.4 Batasan Masalah	2
1.5 Metodologi.....	3
1.6 Sistematika Penulisan	3
BAB II DASAR TEORI	5
2.1 Hukum Archimedes	5
2.2 Lambung Kapal.....	6
2.3 Mikrokontroler.....	8
2.4 Autonomous Swarm Boat	9
2.5 Automatic Fish Feeder	10
2.6 Baling-baling Kapal (<i>propeller</i>)	11
2.7 Catu Daya	11
BAB III PERANCANGAN SISTEM	12
3.1 Deskripsi Proyek Akhir	12
3.1.1 <i>Design</i> Sistem Autonomous Fish Feeder Swarm Boat.....	12
3.1.2 Ukuran Lambung Kapal	13
3.1.3 Perancangan Sistem <i>Autonomous Fish Feeder Swarm Boat</i>	16

3.1.4	Perancangan Hardware Autonomous Fish Feeder Swarm Boat	17
3.2	Desain Perangkat Keras	18
3.3	Spesifikasi Komponen.....	18
3.4	Blok Diagram Penggerak Kapal.....	23
3.6	Skematik Alat Autonomous Boat	25
3.7	Perancangan Perangkat Lunak	26
BAB IV	HASIL DAN PEMBAHASAN	28
4.1	Hasil Perancangan Alat.....	28
4.2	Pengujian Lambung Kapal.....	29
4.2.1	Proses Pembuatan Lambung Kapal	29
4.2.2	Pengujian Daya Apung Lambung Kapal	30
4.3	Pengujian Waktu Tempuh <i>Autonomous Boat</i>	32
BAB V	KESIMPULAN DAN SARAN	35
5.1	Kesimpulan	35
5.2	Saran	35
	DAFTAR PUSTAKA	36
	LAMPIRAN	1
	LAMPIRAN A PEMBUATAN LAMBUNG KAPAL.....	1-1
	LAMPIRAN B HASIL PERANCANGAN DAN PENGIMPLEMENTSIAN ALAT.....	1-2