

DAFTAR ISI

KATA PENGANTAR	i
ABSTRAK	ii
ABSTRACT	iii
DAFTAR ISI	iv
DAFTAR GAMBAR	vi
DAFTAR TABEL	vii
DAFTAR LAMPIRAN.....	viii
BAB 1 PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Rumusan Masalah.....	2
1.3 Tujuan	2
1.4 Batasan Masalah.....	2
BAB 2 TINJAUAN PUSTAKA DAN DASAR TEORI	3
2.1 Tinjauan Pustaka.....	3
2.2 Dasar Teori.....	4
2.2.1 Precision Aquaculture	4
2.2.2 Arduino Mega 2560.....	4
2.2.3 Motor Stepper Nema 23	5
2.2.4 Driver Motor Stepper	6
2.2.5 Expansion Board A4988 DRV8825	6
2.2.6 Push Button.....	7
2.2.7 Power Supply.....	8
2.2.8 Pulley Belt.....	9
BAB 3 ANALISIS DAN PERANCANGAN.....	10
3.1 Gambaran Sistem Saat Ini.....	10
3.2 Identifikasi Kebutuhan Sistem	10
3.2.1 Perangkat Keras	11
3.2.2 Perangkat Lunak.....	12
3.2.3 Identifikasi Kebutuhan Fungsional	12

3.2.4	Identifikasi Kebutuhan Non Fungsional	13
3.3	Perancangan Sistem.....	13
3.3.1	Sistem Usulan.....	13
3.3.2	Metode Penelitian.....	15
3.3.3	Flowchart.....	16
3.4	Konstruksi Mekanik	17
BAB 4	IMPLEMENTASI DAN PENGUJIAN.....	18
4.1	Implementasi	18
4.2	Pengujian	19
BAB 5	KESIMPULAN	24
5.1	Kesimpulan	24
5.2	Saran	24
DAFTAR PUSTAKA	25
LAMPIRAN	27