

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	i
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS	ii
IDENTITAS BUKU	iii
ABSTRAK	iv
ABSTRACT	v
KATA PENGANTAR	vi
UCAPAN TERIMAKASIH	vii
DAFTAR ISI	ix
DAFTAR GAMBAR	xi
DAFTAR TABEL	xiii
DAFTAR ISTILAH	xiv
DAFTAR SINGKATAN	xvii
BAB I PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Tujuan dan Manfaat	2
1.3 Rumusan Masalah	2
1.4 Batasan Masalah	3
1.5 Metodologi	3
1.6 Sistematika Penulisan	4
BAB II DASAR TEORI	5
2.1 Hukum Archimedes	5
2.2 <i>Remote Control</i>	5
2.3 Wi-Fi	6
2.4 <i>Autonomous Surface Vehicle (ASV)</i>	6
2.5 <i>SolidWorks</i>	7
2.6 <i>Maxsurf</i>	7
2.4.1 <i>Maxsurf Stability</i>	8
2.4.2 <i>Maxsurf Resistance</i>	9
2.4.3 <i>Maxsurf Modeler</i>	9
2.7 <i>Lambung RC Boat</i>	10
2.7.1 <i>Boat Katamaran</i>	10

2.7.2	Lambung Monohull	11
2.7.3	Lambung Katamaran	11
2.7.4	Lambung Trimaran	12
2.8	AutoCAD	12
2.8.1	Fitur AutoCAD	13
2.9	Titik Stabilitas	13
BAB III MODEL PEMBUATAN RC BOAT		15
3.1	Deskripsi Proyek Akhir	15
3.2	Proses Pengerjaan Proyek Akhir	15
3.3	Desain Autonomous Surface Vehicle (ASV)	19
3.4.1	Desain 2D pada <i>Software</i> AutoCAD	19
3.4.2	Desain RC Boat Menggunakan <i>Software Solidworks</i>	20
3.4.3	Desain Lambung Katamaran Pada <i>Software Maxsurf Modeler</i>	22
3.4	Desain Stabilitas Boat	23
3.5.1.	Komponen Tabel Hidrostatik	23
3.5.2.	Komponen Tabel <i>Stability</i>	29
3.5	Desain Kebutuhan Power	34
3.6	Komunikasi dan Penempatan Komponen	36
BAB IV ANALISIS SIMULASI		38
4.1	Deskripsi Simulasi	38
4.2	Pengujian Desain Boat <i>Autonomous Surface Vehicle (ASV)</i>	38
4.3	Hasil Simulasi pada <i>software</i>	40
4.3.1	Perbandingan Lambung Monohull, Katamaran, dan Trimaran Pada <i>Software Maxsurf stability</i> dan <i>resistance</i>	40
4.3.2	Hasil Simulasi <i>Hidrostatic</i> dan <i>Stability</i> pada <i>Software Maxsurf Stability</i>	41
4.3.3	Hasil Simulasi Resistansi pada <i>Software Maxsurf Resistance</i>	44
4.4	Hasil Pengujian Komunikasi	44
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN		48
5.1	Kesimpulan	48
5.2	Saran	49
DAFTAR PUSTAKA		51
LAMPIRAN		61