

DAFTAR TABEL

Tabel 1. 1 <i>Constraint</i>	24
Tabel 2. 1 Pemetaan kebutuhan dan kaitannya terhadap spesifikasi	26
Tabel 2. 2 Spesifikasi 1	29
Tabel 2. 3 Spesifikasi 2	30
Tabel 2. 4 Spesifikasi 3	32
Tabel 3. 1 Rincian Diagram Blok <i>Level 0</i>	37
Tabel 3. 2 Rincian Diagram Blok Autonomous Leisure Vessel <i>Level 1</i>	39
Tabel 3. 3 Blok Diagram Sistem <i>Level 2.1</i>	40
Tabel 3. 4 Aktuator Penggerak Kapal	41
Tabel 3. 5 <i>Unit Smart Control</i>	42
Tabel 3. 6 Diagram Blok Keseluruhan Sistem.....	43
Tabel 3. 7 GPS (<i>Global Positioning System</i>).....	47
Tabel 3. 8 Mikrokomputer	48
Tabel 3. 9 Sensor Citra.....	50
Tabel 3. 10 Bahasa Pemrograman.....	51
Tabel 3. 11 Penggerak Motor Dc <i>Propeller</i>	52
Tabel 3. 12 Penggerak <i>Rudder</i>	54
Tabel 3. 13 Sumber Daya.....	55
Tabel 3. 14 Mikrokontroler	56
Tabel 3. 15 <i>Driver</i>	57
Tabel 3. 16 Rangkuman Hasil Pemilihan Komponen.....	58
Tabel 4. 1 Tabel Wiring dari Skematik Spesifikasi 1	67
Tabel 4. 2 Perbandingan Data Lokasi Asli dan GPS	73
Tabel 4. 3 Perbandingan Data Kompas <i>Smartphone</i> & Kompas HMC 5883L	77
Tabel 4. 4 Perbandingan Data Kompas <i>Smartphone</i> Dengan Data Kompas HMC 5883L yang ter-Kalibrasi	79
Tabel 4. 5 Hasil <i>Training YoloV5</i>	83
Tabel 4. 6 Pengujian deteksi kondisi terang.....	90
Tabel 4. 7 Pengujian Deteksi pada Malam hari	91
Tabel 4. 8 Uji Keseluruhan Sistem	99
Tabel 4. 9 Analisis Pengerjaan.....	100

Tabel 5. 1 Pengujian <i>waypoint</i> 1 dan mencari rata-rata <i>error</i>	110
Tabel 5. 2 pengujian <i>waypoint</i> 2 dan mencari rata-rata <i>error</i>	110
Tabel 5. 3 pengujian <i>waypoint</i> 3 dan mencari rata-rata <i>error</i>	111
Tabel 5. 4 <i>Output Serial Monitor</i> Pengujian Navigasi.....	112
Tabel 5. 5 Percobaan kondisi terang	117