

DAFTAR ISI

	Halaman
ABSTRACT	ii
ABSTRAK	iii
LEMBAR PERSETUJUAN.....	v
LEMBAR PENGESAHAN	vi
SANWACANA.....	xi
DAFTAR ISI.....	xiv
DAFTAR GAMBAR	xvi
DAFTAR TABEL.....	xix
1 PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Tujuan Penelitian.....	3
1.3 Manfaat Penelitian.....	3
1.4 Perumusan Masalah.....	4
1.5 Batasan Masalah.....	4
1.6 Hipotesis	5
1.7 Sistematika Penulisan.....	5
2 TINJAUAN PUSTAKA	7
2.1 <i>Unmanned Surface Vehicle (USV)</i>	7
2.2 Sistem Navigasi.....	9
2.2.1 <i>Sistem Autopilot (Waypoint)</i>	11

2.2.2	<i>First Person View (FPV)</i>	13
3	METODE PENELITIAN	15
3.1	Waktu dan Tempat	15
3.2	Alat dan Bahan	15
3.3	Spesifikasi Alat.....	16
3.4	Spesifikasi Sistem.....	17
3.5	Metode Penelitian.....	17
3.5.1	Diagram Alir Penelitian	17
3.5.2	Perancangan Model Sistem	19
3.5.3	Perancangan Perangkat Keras (<i>Hardware</i>).....	20
3.5.4	Pengujian Sistem.....	27
3.5.5	Analisa dan Kesimpulan	29
3.5.6	Pembuatan Laporan.....	29
4	HASIL DAN PEMBAHASAN	30
4.1.	Hasil.....	30
4.1.1.	<i>Unmanned Surface Vehicle (USV)</i>	30
4.1.2.	Pengujian Sensor dan <i>Telemetry</i>	33
4.1.3.	Pengujian Sistem <i>First Person View (FPV)</i>	41
4.1.4.	Pengujian Sistem <i>Autopilot</i>	42
4.2.	Pembahasan	63
4.2.1.	Sistem Navigasi pada <i>Unmanned Surface Vehicle (USV)</i>	63
4.2.2.	Pengujian Misi <i>Autopilot</i>	65
5	SIMPULAN DAN SARAN.....	68
5.1	Simpulan.....	68
5.2	Saran	68
	DAFTAR PUSTAKA	74
	LAMPIRAN.....	72