

## DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Sensor Ultrasonik Parallax .....	6
Gambar 2.2 Sistem kerja sensor ultrasonik [8].....	6
Gambar 2.3 Motor micro servo Tower SG90.....	7
Gambar 2.4 Arduino Uno [9] .....	8
Gambar 2.5 nRF24L01 <i>extend antena</i> .....	10
Gambar 2.6 Fungsi pin dfrobot GSM/GPS/GPRS modul v.3 .....	11
Gambar 3.1 Gambaran Umum Sistem Lemuria .....	13
Gambar 3.2 Diagram Blok Sistem.....	14
Gambar 3.3 Diagram Blok STS.....	16
Gambar 3.4 Trigonometri segitiga .....	16
Gambar 3.5 Penempatan perangkat STS pada TPS.....	17
Gambar 3.6 Diagram Blok LBS .....	18
Gambar 3.7 Flowchart STS .....	22
Gambar 3. 8 Flowchart LBS.....	23
Gambar 3.9 Skema Jalur STS.....	24
Gambar 3.10 Implementasi STS.....	24
Gambar 3.11 Skema Jalur LBS .....	25
Gambar 3. 12 Implementasi Sistem LBS .....	25
Gambar 4.1 Prototype TPS 10 M <sup>3</sup> dengan skala 1 : 2 .....	27
Gambar 4.2 Grafik akurasi sampah kosong.....	28
Gambar 4.3 Grafik akurasi sampah setengah isi .....	29
Gambar 4.4 Grafik akurasi sampah penuh .....	30
Gambar 4. 5 Grafik akurasi keseluruhan sampling .....	31
Gambar 4. 6 Grafik pengujian waktu sampling.....	32
Gambar 4. 7 Grafil pengujian status sinyal jarak komunikasi radio .....	37