

DAFTAR ISI

Halaman

| | |
|--------------------------------------|-----|
| LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS | i |
| LEMBAR PENGESAHAN..... | ii |
| ABSTRAK | iii |
| ABSTRACT | iv |
| KATA PENGANTAR | v |
| UCAPAN TERIMA KASIH..... | vi |
| DAFTAR ISI..... | vii |
| DAFTAR GAMBAR | x |
| DAFTAR TABEL | xii |

BAB I PENDAHULUAN

| | |
|----------------------------------|---|
| 1.1. Latar Belakang Masalah..... | 1 |
| 1.2. Rumusan Masalah | 2 |
| 1.3. Tujuan..... | 2 |
| 1.4. Manfaat..... | 2 |
| 1.5. Batasan Masalah..... | 2 |

BAB II DASAR TEORI

| | |
|--|----|
| 2.1. Metode Pengukuran Kualitas Air..... | 4 |
| 2.2. Parameter Kualitas Air | 5 |
| 2.2.1. Suhu | 5 |
| 2.2.2. pH | 5 |
| 2.2.3. Turbiditas..... | 6 |
| 2.2. Arduino Uno..... | 6 |
| 2.3. MQTT..... | 9 |
| 2.4. Logika Fuzzy | 10 |
| 2.5. Modul Driver Motor L298 | 11 |
| 2.6. Modul ESP8266 | 11 |
| 2.7. Sensor DS18b20 Waterproof | 13 |
| 2.8. Sensor GE <i>Turbidity</i> | 14 |

| | | |
|-------|----------------------------------|----|
| 2.9. | Sensor Sen-0161 PH Air | 14 |
| 2.10. | Sensor Ultrasonik HC-SRF04 | 15 |
| 2.11. | Geeknesia | 16 |
| 2.12. | Motor Servo SG90..... | 17 |
| 2.13. | Baterai LIPO..... | 18 |

BAB III PERANCANGAN SISTEM

| | | |
|--------|---|----|
| 3.1. | Perancangan Sistem..... | 19 |
| 3.2. | Blok Diagram Sistem | 19 |
| 3.3. | Diagram Alir Sistem..... | 22 |
| 3.3.1. | Diagram Alir Sistem Memantau..... | 23 |
| 3.3.2. | Diagram Alir Sistem Mengontrol | 24 |
| 3.4. | Perancangan Mekanik KUKA..... | 25 |
| 3.5. | Perancangan Sistem KUKA | 29 |
| 3.5.1. | Perancangan Rangkaian Motor Penggerak Motor dan Daun Kemudi | 30 |
| 3.5.2. | Perancangan Rangkaian Sensor..... | 32 |
| 3.5.3. | Perancangan Komunikasi | 38 |
| 3.5.4. | Perancangan Catu Daya..... | 38 |

BAB IV PENGUJIAN SISTEM DAN ANALISIS HASIL

| | | |
|--------|--|----|
| 4.1. | Spesifikasi Sistem dan Alat..... | 40 |
| 4.2. | Pengujian Alat | 40 |
| 4.3. | Pengujian Daya Tahan Baterai | 41 |
| 4.4. | Pengujian Input Sensor..... | 42 |
| 4.4.1. | Pengujian Input Sensor PH..... | 42 |
| 4.4.2. | Pengujian Input Sensor Kekeruhan | 43 |
| 4.4.3. | Pengujian Input Sensor Suhu..... | 44 |
| 4.4.4. | Pengujian Input Sensor Jarak | 44 |
| 4.5. | Pengujian Respon Kapal | 46 |
| 4.6. | Pengujian Daya Tahan Kapal | 49 |
| 4.7. | Pengujian Pergerakan Kapal | 50 |
| 4.8. | Pengujian Ketepatan Data | 51 |

| | |
|---------------------------|----|
| 4.9. Pengujian Hasil..... | 52 |
|---------------------------|----|

BAB V KESIMPULAN DAN SARAN

| | |
|----------------------|----|
| 5.1. Kesimpulan..... | 56 |
| 5.2. Saran | 56 |

| | |
|----------------------|------|
| DAFTAR PUSTAKA | xiii |
|----------------------|------|

Lampiran:

| | |
|--|-----|
| Lampiran A Program Arduino Uno dan ESP8266-12..... | A-1 |
| Lampiran B Pengujian | B-1 |