

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN.....	i
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS.....	ii
ABSTRAK.....	iii
ABSTRACT.....	iv
KATA PENGANTAR.....	v
UCAPAN TERIMA KASIH.....	vi
DAFTAR ISI	viii
DAFTAR GAMBAR.....	xi
DAFTAR TABEL	xi
DAFTAR SINGKATAN DAN ISTILAH.....	xiii
BAB I PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang Masalah.....	1
1.2 Tujuan dan Manfaat	2
1.3 Rumusan Masalah.....	2
1.4 Batasan Masalah	3
1.5 Metode Penelitian	3
1.6 Sistematika Penulisan	4
BAB II TINJAUAN PUSTAKA	5
2.1 Konsep Solusi.....	5
2.2 Budidaya Perikanan	5
2.3 Budidaya Perairan.....	6
2.4 Sistem Pengembangbiakkan Ikan Air Tawar	7
2.5 Proses Pemijahan	7
2.6 Pengertian Kakaban	9
2.7 Konsep dan Pengertian Sistem Kontrol [9].....	10
2.7.1 Sistem Terkontrol/Terkendali (<i>Controlled system</i>).....	10
2.7.2 <i>Control Problem</i>	11

2.8	Motor <i>Stepper</i> [10].....	11
2.8.1	Pengaruh Beban pada Motor <i>Stepper</i>	12
2.8.2	Motor <i>Stepper</i> Dua-Phase (Bipolar).....	13
BAB III PERANCANGAN SISTEM		15
3.1	Desain Sistem	15
3.2	Diagram Blok & Diagram Alir Sistem	16
3.3	Fungsi Komponen Yang Digunakan.....	17
3.4	Desain Perangkat Keras	18
3.5	Spesifikasi Komponen	18
3.6	Desain Perangkat Lunak	23
3.7	Diagram Alir Program Sistem.....	23
BAB IV HASIL PENGUJIAN DAN ANALISIS		24
4.1	Pengujian Penurunan Jaring Kakaban Menuju Ketinggian 5cm, 10cm, 15cm	24
4.1.1	Tujuan Pengujian	24
4.1.2	Peralatan Pengujian	24
4.1.3	Cara Pengujian	24
4.1.4	Hasil Pengujian	25
4.1.5	Analisis Proses Penurunan Jaring Kakaban.....	31
4.2	Pengujian Penjaringan Telur Ikan di Ketinggian Kakaban 5cm, 10cm, 15cm	31
4.2.1	Tujuan Pengujian	31
4.2.2	Peralatan Pengujian	31
4.2.3	Cara Pengujian	31
4.2.4	Hasil Pengujian	32
4.2.5	Analisis Proses Penjaringan Telur Ikan.....	37
4.3	Analisis Keseluruhan Proses	37
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN		39
5.1	Kesimpulan	39
5.2	Saran	39
DAFTAR PUSTAKA.....		41
LAMPIRAN A		42

LAMPIRAN B.....	44
------------------------	-----------