

DAFTAR ISI

HALAMAN JUDUL	i
LEMBAR PENGESAHAN.....	ii
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS	iii
ABSTRAK	iv
ABSTRACT	v
KATA PENGANTAR	vi
LEMBAR UCAPAN TERIMA KASIH	vii
DAFTAR ISI	ix
DAFTAR GAMBAR	xii
DAFTAR TABEL	xiv
BAB I PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang Masalah.....	1
1.2 Rumusan Masalah.....	2
1.3 Tujuan dan Manfaat	2
1.4 Batasan Masalah	2
1.5 Metode Penelitian	2
BAB II TINJAUAN PUSTAKA	4
2.1 <i>Remotely Operated Vehicle (ROV)</i>	4
2.1.1 <i>Tethered Free Swimming</i>	4
2.1.2 <i>Towed Mid Water</i>	5
2.1.3 <i>Bottom Crawling</i>	5
2.2 Pemantauan kondisi pada ROV	6
2.2.1 Posisi Kemiringan ROV	6
2.2.2 Posisi kedalaman ROV	9

2.3	Sistem Navigasi Pada ROV	10
2.3.1	GPS	10
2.4	Filter digital	12
2.5	Komunikasi I2C.....	13
2.6	Kerangka Mekanik pada ROV	13
BAB III PERANCANGAN SISTEM.....		16
3.1	Desain Sistem	16
3.2	Blok Diagram	17
3.2.1	Diagram blok Sistem Keseluruhan	17
3.2.2	Blok Diagram Sensor.....	18
3.2.3	Blok Diagram GPS	18
3.3	Desain dan Tampilan ROV	18
3.4	Kerangka Elektronika dan <i>Schematic</i>	19
3.5	Diagram Alir ROV.....	20
BAB IV HASIL DAN ANALISIS		21
4.1	Skenario Pengujian	21
4.2	Pengujian Sensor	21
4.2.1	Pengujian MPU6250.....	21
4.2.2	Pengujian Sensor Water Pressure	23
4.2.3	Pengujian GPS.....	25
4.3	Pengujian Sistem	26
4.3.1	Pengujian Kemiringan ROV	27
4.3.2	Pengujian kedalaman ROV	30
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN.....		33
5.1	Kesimpulan.....	33
5.2	Saran	33

DAFTAR PUSTAKA	34
LAMPIRAN	35