

DAFTAR ISI

KATA PENGANTAR	i
ABSTRAK	ii
ABSTRACT	iii
DAFTAR ISI	iv
DAFTAR GAMBAR	vi
DAFTAR TABEL	vii
BAB 1 PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Rumusan Masalah	1
1.3 Tujuan	1
1.4 Batasan Masalah	2
1.5 Definisi Operasional	2
1.5.1 OpenCV	2
1.5.2 Raspberry Pi	2
1.5.3 Python	2
1.6 Metode Pengerjaan	2
1.7 Jadwal Pengerjaan	3
BAB 2 TINJAUAN PUSTAKA	1
2.1 Raspberry pi	1
2.2 OpenCV	1
2.3 Python	2
2.4 Motor DC	2
2.5 Modul Kamera Pi	2
2.6 Propeller	3
BAB 3 ANALISIS DAN PERANCANGAN	4
3.1 ANALISIS	4
3.1.1 Gambaran Sistem Saat Ini (atau Produk)	4
3.2 PERANCANGAN	5
3.2.1 Gambaran Sistem Usulan	5
3.2.2 Flowchart Sistem Usulan	6

3.2.3 Cara Kerja	6
3.2.4 Spesifikasi Sistem	7
BAB 4 IMPLEMENTASI DAN PENGUJIAN	9
4.1 Implementasi	9
4.2 Batasan Implementasi.....	9
4.3 Implementasi Perangkat Lunak.....	9
4.4 Instalasi OpenCV	9
4.5 Instalasi Python	10
4.6 Instalasi Notepad++	10
4.7 Instalasi QGroundControl	10
4.7.1 Desain Remotely Operated Vehicle (ROV)	10
4.8 Pengujian	11
4.8.1 Pengujian Kamera.....	11
4.8.2 Pengujian Pixhawk.....	12
4.8.3 Pengujian Propeller	12
4.9 Analisis	13
4.9.1 Objek	13
4.9.2 Masking	15
BAB 5 KESIMPULAN DAN SARAN	18
5.1 Kesimpulan	18
5.2 Saran	18
DAFTAR PUSTAKA	19
LAMPIRAN	20
KODE PROGRAM.....	20