

DAFTAR TABEL

Tabel 2.1 <i>Spesifikasi Raspberry pi 3b</i> [5]	7
Tabel 2.2 <i>Spesifikasi Arduino UNO</i> [7]	9
Tabel 2.3 <i>Electronic speed control (ESC)</i>	10
Tabel 2.4 <i>Spesifikasi Thruster M060</i>	12
Tabel 3.1 Perhitungan <i>beban RC Boat</i>	29
Tabel 4.1 Hasil Pengujian tegangan keluaran <i>Electronic Speed Control</i>	34
Tabel 4.3 Pengujian arah motor <i>Brushless</i>	35
Tabel 4.3 Tegangan baterai nominal dan maksimum	41