

DAFTAR PUSTAKA

- Abdul Hamid Koli, E. D. 2015. Rancang Bangun Robot Bawah Air Mini ROV (Remotely Operated Vehicles) Berbasis Mikrokontroler. *Jurusan Teknik Elektro Fakultas Teknik Universitas Tanjungpura*.
- Abidin, A. Z. 2018. Sistem Kendali Underwater Remotely Operated Vehicles Pada Tingkat Kedalaman Air Menggunakan Metode Kendali Adaptif. *Thesis*, 5-6.
- Bohm, H. d. 2005. Build Own Your Underwater Robot. *Westcoast Word Vancouver : Kanada*.
- Christ Robert D., W. R. 2014. The ROV Manual A User Guide For Remotely Operated vehicle. *Oxford: Elsevier*. Retrieved from <http://www.raspberrypi.org/>.
- Dyaksa, P. A. 2017. Rancang Bangun Robot Pengambil Objek Bawah Air. *Thesis*, 50.
- Dzulqarnain, M. F. 2015. Rancang Bangun Aplikasi Mobil Remote Control Pemantau Berbasis Android Pada Mikrokontroler Arduinoresume. *Jurnal UNTAN, Vol. 3*(No. 3).
- Edi Mulyana, N. U. November 2016. Rancang Bangun Robot Bawah Air Menggunakan Sistem Ballast Berbasis Rov (Remotely Operated Vehicle) Dengan Frekuensi 433 Mhz. *TELKA, Vol.2*(No.2), 126-137.
- Fascal Baramudi Lubis, A. y. 2022, Juni. Implementasi Pulse Width Modulation (PWM) Pada Penyaluran Limbah Cair Pupuk Kelapa Sawit Berbasis Arduino. *Electrical Technology, 7*(2), 2502-3624.
- Fauzi Yuda Pratama, E. 2018. Rancang Bangun Pengendalian Kecepatan Brushless Dc Motor Tipe A2212/10t 1400 Kv Menggunakan Kontroler Pid Berbasis Labview. *Jurusan Teknik Elektro, 7*(3), 157-166.
- Irfan Mujahidin, R. A. 2021, September. Antenna 5.8 GHz dengan Output Perbedaan Fasa 90 Derajat Ganda Menggunakan Jaringan Matriks Butler Feeding. *PROtek : Jurnal Ilmiah Teknik Elektro, Volume 8*(No. 2).



012. Underwater Wireless Sensor Communications in the 2.4 quency Band. *sensord, 12*, 4237-4264.

I. 2018. Penggunaan Action Camera Pada Spherical etry Untuk Pemodelan Tiga Dimensi. *Jurnal Geosaintek, 4*(3),

- Kurniawan, R. 2017. Rancang Bangun Rov (Remotely Operated Vehicle) Menggunakan Motor Ac Single- Phase. *Thesis*, 1.
- M. Abdul Hamid Koli, E. D. 2015. Rancang Bangun Robot Bawah Air Mini ROV (Remotely Operated Vehicles) Berbasis Mikrokontroler ATmega16 .
- Mooney, J. J. 1996. Undersea Vehicle and National Needs. *National Academy Press*.
- Musa Payung, A. Z. 2021. Rancang Bangun Remotely Operated Vehicle (ROV) untuk Monitoring Kondisi Terumbu Karang di Perairan Bontang. *Jurnal Nasional Komputasi dan Teknologi Informasi (JNKTI)*, Vol. 4(No. 2), 150.
- Purnomo, D. S. 2015. Rancang Bangun Sistem Ballast Pada ROV (Remotely Underwater Vehicle).
- Rinaldy, R. F. 2013. Pengendalian Motor Servo Yang Terintegrasi Dengan Webcam Berbasis Internet Dan Arduino. *Jurnal Infotel*, Vol. 5(No. 2).
- Safius Zuhri, E. E. 2022. Pengujian Temperatur ESC Menggunakan Pendingin Peltier Teci-12706 Dengan Metode Eksperimen. *Jurnal Teknik STTKD*, 8(1), 146-151.
- Saputra, E. 2013. Analisis Efisiensi Motor DC Seri Akibat Pergeseran Sikat. *Universitas Sumatera Utara*, 2(2).
- Tonny Suhendra, A. U. 2018, Oktober. Kendali Kecepatan Motor DC dengan Metode Pulse Width Modulation menggunakan N-channel Mosfet. *Jurnal Sustainable*, 7(2), 78-85.



LAMPIRAN

Lampiran 1. Surat Izin Penggunaan Laboratorium

SURAT IZIN PENGGUNAAN LABORATORIUM

Gowa, 21 Mei 2024

Hal : Izin Penggunaan Laboratorium

Kepada Yth.
Dr. Ir. Chairul Paotonan, S.T., M.T.

Di-
Tempat

Dengan hormat,
Sehubungan dengan akan dilakukannya kegiatan Penelitian Skripsi, maka yang bertanda tangan dibawah ini :

Nama : Muhammad Fadhil Arsy
Stambuk : D081191069
Departemen : Teknik Kelautan
Judul Penelitian : Rancang Bangun *Prototype ROV (Remotely Operated Vehicle)* Menggunakan Sistem Nirkabel

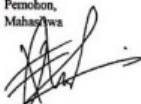
Dengan ini mengajukan permohonan izin menggunakan **Kolam Floom dan Basin** pada Laboratorium Pantai Departemen Teknik Kelautan Fakultas Teknik Universitas Hasanuddin, pada tanggal 23 Mei 2024.
Demikian surat permohonan ini, semoga dapat memenuhi permohonan tersebut. Atas perhatiannya, saya ucapkan terima kasih.

Mengetahui,
Dosen Pembimbing



Prof. Daeng Paroka, S.T., M.T., Ph.D

Pemohon,
Mahasiswa



Muhammad Fadhil Arsy

Lampiran 2. Dokumentasi Penelitian

Gambar	Keterangan
	Pengukuran Komponen menggunakan jangka sorong

A person wearing glasses is working on a green circuit board on a workbench. They are using a yellow-handled screwdriver. The workbench is cluttered with various tools, including pliers and a soldering iron. In the background, there are red storage bins and a white container.

A person wearing a maroon shirt and glasses is working on a drone assembly on a wooden table. The table is cluttered with various components, including a blue and black drone body, a yellow propeller, a black motor, a black frame, and a black battery. The person is holding a small component, possibly a motor or propeller, and is in the process of attaching it to the drone. The background shows a white wall and a glass door.





Pengujian Pergerakan di laboratorium

Lampiran 3. Lembar Asistensi Skripsi

LEMBAR ASISTENSI SKRIPSI

Muhammad Fadhil Arsy

D081191069

No.	URAIAN	TANGGAL	PARAF
1	Konkriti form	28/11-2023	
2	- Perbaiki form - Metrologi	20/12-2023	
3	Survei akhir keu. gbr preliminasi keu. gbr → fungsi dan gbr akhir keu. gbr	24/12-2023	
4	Survei akhir keu. gbr preliminasi keu. gbr - Perbaiki form	28/12-2023	
5	- Perhitungan disipasi energi - Perancangan 3D model - Sistem Kamera	19/01-2024	
6	- Lokasi titik berat - Plot 3D	29/01-2024	
7	- Kamera Action Cam dari model VTX	8/03-2024	
8	- Metrologi - Diagram - Pengukuran	10/05/2024	
9	- Tabel - Perancangan Model Gambar	30/05/2024	

