

ABSTRAK

**Judul Skripsi : RANCANG BANGUN KAPAL PENDETEKSI IKAN
AUTO PILOT MENGGUNAKAN SONAR FISH
FINDER UNTUK MEMUDAHKAN NELAYAN
MENCARI IKAN**

Nama : Ahsanul Hafiz

No. BP : 17101152620051

Program Studi : Sistem Komputer

Jenjang Pendidikan : Strata 1 (S1)

**Pembimbing : 1. Billy Hendrik, Ph.D.
2. Yogi Wiyandra, M.Kom.**

Penelitian ini bertujuan untuk membuat sistem yang dapat memberikan kemudahan dan keringanan dalam pencarian ikan. Sistem ini di lakukan dengan merancang, membuat dan mengimplementasiakn komponen-komponen sistem yang meliputi mikrokontroler Ardupilo Mega sebagai pengendali proses dan Sonar Fish Finder sebagai pendeteksi keberadaan ikan yang akan di tampilkan di LCD dan ketika ikan terdeteksi maka akan mengeluarkan suara, IP Camera berfungsi sebagai monitoring area yang akan di lalui kapal dan tampilan pada sonar apakah ikan terdeteksi atau tidak, Telemetry Reciver dan Transmitter berfungsi sebagai penerima dan pengirim data, GPS berfungsi sebagai penanda lokasi antara alat dengan pengguna, Compass sebagai penunjuk arah, ESC berfungsi sebagai pengontrol kecepatan motor brushless, servo sebagai pengendali kapal, dan Aplikasi untuk pengontrolannya yaitu Aplikasi Tower. Diharapkan alat ini dapat di kembangkan untuk skala yang lebih besar.

Kata kunci : Ardupilot Mega, Sonar Fish Finder, IP Camera, Telemetry, Ublox neo 7m, Smartphone,