

Analisis kemampuan self righting kapal model tanpa awak dengan pendekatan stabilitas menggunakan hydromax pro = Self righting analysis of capability of unmanned vessel by stability condition using hydromax pro

Achmad Zuhdi, author

Deskripsi Lengkap: <https://lib.ui.ac.id/detail?id=20387539&lokasi=lokal>

Abstrak

Indonesia dengan berlatar negara kepulauan akan sangat mempunyai masalah dalam hal keamanan dalam wilayah terluarnya. Dalam pelayaran di Indonesia pun sangat banyak terjadinya kecelakaan yang banyak disebabkan dengan kondisi yang tidak bersahabat serta pada kondisi-kondisi tertentu sangat banyak kedalaman laut di Indonesia yang hanya kurang dari 5 meter yang menyebabkan kapal karam. Selain itu, kondisi di pulau terluar RI juga rentan akan pencurian dan kecelakaan yang tidak dapat terdeteksi. Hal ini membuat perlu adanya kapal robot yang mengawasi pulau terluar RI dan juga mendeteksi kecelakaan sebagai bantuan bagi kapal penyelamat. Kapal ini tentunya harus memiliki stabilitas yang baik. Self-righting menjadi salah satu metode yang dapat digunakan pada keadaan seperti ini. Metode ini pula yang digunakan pada kapal-kapal penyelamat/rescue boat.

Indonesia as an archipelago country will always have many problems within security in outer area. Many accidents occurred when the ship sails caused by unfriendly extremely weather and in the other condition there are many shallow water which less than 5 meters so it can make the ship shipwrecked. On the other hand, condition of the Indonesia's outer area often happens robbing and accident which can not be detected. In this case make Indonesia must have a robotic ship to clamp down the outer area and also to detect accidents to help rescue boat. This ship/vessel also must have a good stability. Self-righting is one of the method which can be used in this case. This method also used in rescue boat.