

## DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN .....	i
HALAMAN PERNYATAAN ORISINALITAS .....	ii
ABSTRAK .....	iii
<i>ABSTRACT</i> .....	iv
KATA PENGANTAR .....	v
DAFTAR ISI .....	vii
DAFTAR GAMBAR .....	ix
DAFTAR TABEL .....	x
<b>BAB I PENDAHULUAN .....</b>	<b>1</b>
1.1 Latar Belakang .....	1
1.2 Perumusan Masalah .....	2
1.3 Batasan Masalah .....	2
1.4 Tujuan Tugas Akhir .....	3
1.5 Metode Penelitian .....	3
1.6 Sistematika Penulisan .....	4
<b>BAB II DASAR TEORI .....</b>	<b>5</b>
2.1 <i>Unmanned Aerial Vehicle (UAV)</i> .....	5
2.2 Gerak Dasar <i>Quadcopter</i> .....	5
2.3 Mode Terbang <i>Follow Me</i> .....	9
2.4 Sistem Kontrol PID ( <i>Proportional Integral Derivative</i> ) .....	9
2.5 <i>Flight Controller (ArduFlyer)</i> .....	11
2.6 <i>Global Positioning System (GPS)</i> .....	12
2.7 Radio Telemetry .....	12
2.8 <i>Electronic Speed Controller (ESC)</i> .....	13
2.9 Motor DC <i>Brushless</i> .....	14
2.10 Android .....	15
2.11 Android Studio .....	17

<b>BAB III PERANCANGAN DAN IMPLEMENTASI .....</b>	<b>19</b>
3.1 Perancangan Sistem .....	20
3.2 Alat dan Bahan Penelitian .....	21
3.3 Perancangan Perangkat Lunak ( <i>Software</i> ) .....	23
3.4 Perancangan Perangkat Keras ( <i>Hardware</i> ) .....	25
3.5 Pengujian dan Keluaran yang Diharapkan .....	26
<b>BAB IV PENGUJIAN DAN ANALISIS SISTEM .....</b>	<b>27</b>
4.1 Pengujian Jarak Operator Terhadap Wahana .....	27
4.2 Pengujian Akurasi GPS .....	28
4.3 Analisis PID .....	31
<b>BAB V PENUTUP .....</b>	<b>35</b>
5.1 Kesimpulan .....	35
5.2 Saran .....	36
<b>DAFTAR PUSTAKA .....</b>	<b>37</b>
<b>LAMPIRAN .....</b>	<b>39</b>