

## DAFTAR ISTILAH

- Autonomous** : Adalah suatu *mode* dimana memungkinkan untuk *Quadcopter* terbang secara otomatis dengan titik koordinat yang sudah ditentukan lebih dulu sebelum terbang
- Yaw** : Adalah pergerakan pada *Quadcopter* yang bergerak memutar namun dalam ketinggian yang sama
- Throttle** : Adalah nilai yang mengatur kekuatan atau tinggi-rendahnya nilai *thrust*, semakin tinggi nilai *throttle* semakin tinggi juga nilai *thrust*
- Pitch** : Adalah pergerakan maju dan mundur pada arah terbang *Quadcopter*
- Roll** : Adalah pergerakan menyamping ke kanan dan kiri pada arah terbang *Quadcopter*
- Auto-trim dan Auto-tune** : Adalah konfigurasi pada *software* mission planner untuk memasukkan *mode* yang mencari nilai PID secara otomatis
- Hovering** : Adalah *behavior* terbang mengambang pada *Quadcopter*
- OPTO** : Adalah salah satu jenis ESC yang tanpa perangkat BEC (tidak mendapatkan daya yang dibawa oleh battery karena tidak memiliki komponen BEC)
- UBEC** : Adalah sebuah komponen satuan yang bertugas menghantarkan arus dari battery ke setiap ESC, UBEC dibutuhkan untuk setiap ESC yang berjenis OPTO
- 980 Kv** : Pada setiap jenis motor, spesifikasi yang paling utama dicari adalah nilai “Kv” dimana nilai “Kv” merepresentasikan jumlah putaran saat motor tersebut diberikan tegangan 1 volt
- Discharge** : Dalam sebuah battery ada istilah discharge, dimana pengertian discharge itu adalah nilai maksimum pengurasan battery tersebut atau secara sederhananya nilai maksimal yang dapat battery keluarkan untuk menopang kebutuhan daya motor.

