

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Sikap <i>Pitch</i> , <i>Roll</i> , dan <i>Yaw</i>	6
Gambar 2.2 Fase <i>Take-off</i> dan <i>Landing</i>	6
Gambar 2.3 Gerak Maju dan Mundur <i>Quadcopter</i>	7
Gambar 2.4 Gerak ke kanan dan ke Kiri.....	7
Gambar 2.5 Konfigurasi Arah Stik Remote Kontrol	11
Gambar 2.6 Diagram Blok Kontroler PID	11
Gambar 2.7 Proses dengan Dua Variabel Manipulasi dan Dua Variabel Pengendali	12
Gambar 3.1 Diagram Blok Sistem	13
Gambar 3.2 Rencana Desain Sistem yang akan Diimplementasikan	15
Gambar 3.3 Diagram Alir Perangkat Lunak	16
Gambar 4.1 Pengukuran Output Tegangan Power Supply	17
Gambar 4.2 Pengkabelan Pembacaan Output <i>Receiver</i>	18
Gambar 4.3 Pengujian Pembacaan Output <i>Receiver</i>	18
Gambar 4.4 Hasil Pengujian Pembacaan Output <i>Receiver</i>	20
Gambar 4.5 Kalibrasi <i>Accelerometer</i>	21
Gambar 4.6 Kalibrasi <i>Gyroscope</i>	21
Gambar 4.7 Pengkabelan untuk Kalibrasi ESC secara Manual	22