

DAFTAR GAMBAR

2.1	SC-FDMA [1].	7
2.2	<i>Resource Grid</i> untuk <i>Uplink</i> [1].	8
2.3	Komunikasi yang terjadi antar perangkat [2].	9
2.4	Penggunaan komunikasi D2D [2].	11
2.5	Perkembangan komunikasi <i>Device-to-Device</i> (D2D) [2].	13
2.6	Tipe-tipe UAV: (a) <i>fixed-wing</i> , (b) <i>single-rotor</i> , (c) <i>multi-rotor</i> , (d) <i>hybrid</i>	19
2.7	Jumlah kasus bencana alam berdasarkan daerah [3].	20
3.1	Model Sistem Pendeteksian Perangkat Menggunakan UAV.	22
3.2	Diagram alir skenario <i>device discovery</i> menggunakan UAV.	23
3.3	Diagram alir perancangan <i>device discovery</i> dengan UAV.	24
3.4	Pola terbang UAV <i>O-Path</i> diadopsi dari [4].	25
3.5	Pola terbang UAV <i>Rectangular-Path</i> diadopsi dari [4].	26
3.6	Pola terbang UAV <i>ZigZag-Path</i> dikembangkan dari [4].	27
3.7	Pola terbang UAV <i>S-Path</i> dikembangkan dari [4].	28
4.1	Jumlah perangkat terdeteksi.	34
4.2	Durasi waktu untuk setiap pola terbang.	35
4.3	Jumlah konsumsi energi.	36
4.4	Energi yang dibutuhkan untuk mendeteksi setiap perangkat.	37
4.5	Durasi yang dibutuhkan untuk mendeteksi setiap perangkat.	38