DAFTAR ISTILAH

Quadcopter: alat penjelajah udara dengan ukuran kecil dengan empat baling – baling sebagai penggerakannya.

UAV quadcopter: *quadcopter* yang mampu melakukan pergerakan secara swatantra.

Transmitter: alat yang digunakan untuk mengirimkan data – data tertentu secara nirkabel.

Magnetometer: sebuah instrumen pengukuran yang digunakan untuk mengukur medan magnet.

Accelerometer: sebuah transduser yang berfungsi untuk mengukur percepatan, mendeteksi dan mengukur getaran, ataupun untuk mengukur percepatan akibat gravitasi bumi.

Gyroscope: sensor *gyro* untuk menentukan orientasi gerak dengan bertumpu pada roda atau cakram yang berotasi dengan cepat pada sumbu.

Quaternion: perluasan dari bilangan-bilangan kompleks yang tidak komutatif, dan diterapkan dalam mekanika tiga dimensi.

Moment inertia: adalah ukuran kelembaman suatu benda untuk berotasi terhadap porosnya.

Interface : mekanisme komunikasi antara pengguna dengan sistem.

Rigid body: benda tegar, suatu objek atau benda dengan titik massa yang terdistribusi pada daerah suatu ruang dan jarak antara dua buah titik pada benda tegar tersebut tidak pernah berubah.

Koordinat: bilangan yang dipakai untuk menunjukkan lokasi suatu titik dalam garis, permukaan, atau ruang.

Frame: sistem koordinat tiga dimensi.

Axis: sumbu yang saling tegak lurus pada sistem koordinat Cartesian.

Euler angle: metode representasi sikap dan metode rotasi suatu benda tegar.

Primary reference frame: *frame* yang sudah tetap pada suatu ruang yang menjadi acuan utama pergerakan translasi dan rotasi suatu benda tegar.

Body – fixed frame: *frame* yang ada pada sebuah benda.

Translasi: gerak linier suatu benda tegar yang dipengaruhi oleh suatu resultan gaya yang bekerja pada pusat massa benda tersebut.

Rotasi: gerak melingkar suatu benda tegar.

Momen: sebuah besaran yang menyatakan besarnya gaya yang bekerja pada sebuah benda sehingga mengakibatkan benda tersebut berotasi.

Mass moment inertia: kelembaman atau resistansi suatu benda tegar terhadap gerak.