

DAFTAR TABEL

Tabel 3.1 Spesifikasi Arduino DUE.....	44
Tabel 3.2 Spesifikasi sensor MPU6050.....	46
Tabel 3.3 Spesifikasi sensor HMC5883L.	47
Tabel 3.4 Spesifikasi sensor BMP085.	47
Tabel 3.5 Spesifikasi Adafruit Ultimate GPS Breakout.	48
Tabel 3.6 Spesifikasi XBee Pro S2C.	49
Tabel 3.7 Spesifikasi 2,4 GHz <i>external wireless antenna</i>	50
Tabel 3.8 Spesifikasi motor BLDC DJI 2312.....	51
Tabel 3.9 Spesifikasi ESC DJI 420S.	51
Tabel 3.10 Spesifikasi <i>propeller</i> DJI 9450.	52
Tabel 3.11 Spesifikasi baterai LiPo Gens ace 3S1P 5500 mAh.	53
Tabel 3.12 Dimensi dan berat balok aluminium.	60
Tabel 3.13 Hasil percobaan <i>torsional</i> pendulum balok	61
Tabel 3.14 Hasil percobaan <i>torsional</i> pendulum <i>quadcopter</i> pada sumbu x..	62
Tabel 3.15 Hasil percobaan <i>torsional</i> pendulum <i>quadcopter</i> pada sumbu y..	63
Tabel 3.16 Hasil percobaan <i>torsional</i> pendulum <i>quadcopter</i> pada sumbu z..	64
Tabel 3.17 Hasil percobaan <i>torsional</i> pendulum pada <i>propeller</i>	65
Tabel 3.18 <i>Moment inertia</i> sumbu x, y, z, dan <i>propeller</i>	67
Tabel 3.19 Kecepatan maksimum motor BLDC.	69
Tabel 3.20 <i>Moment inertia quadcopter</i>	73
Tabel 3.21 Karakteristik motor BLDC.	74
Tabel 3.22 Unit vektor lengan <i>quadcopter</i>	79
Tabel 3.23 Konstanta C_p dan <i>cross section area</i>	82
Tabel 3.24 <i>Propeller properties</i>	85
Tabel 3.25 Nilai <i>gain</i> kontroler pada setiap axis.	97
Tabel 4.1 Nilai K_p dan K_d sumbu x pada setiap ketinggian.....	110
Tabel 4.2 Nilai K_p dan K_d sumbu y pada setiap ketinggian.....	110
Tabel 4.3 <i>Gain</i> PD sistem aktual axis x.	111
Tabel 4.4 <i>Gain</i> PD sistem aktual axis y.	112