

DAFTAR TABEL

Tabel 3.1 Spesifikasi Perangkat <i>Quadcopter</i>	12
Tabel 3.2 Spesifikasi Perangkat Lunak.....	13
Tabel 4.1 Spesifikasi Obyek.....	20
Tabel 4.2 Spesifikasi Sensor Max-Sonar EZ-03.....	22
Tabel 4.3 Fluktuasi Max-Min Pembacaan Jarak.....	26
Tabel 4.4 <i>Rational Momen of Inertia Quadcopter</i>	30
Tabel 4.5 Parameter Sistem Kontrol <i>Quadcopter</i>	32
Tabel 4.6 Karakteristik Kinerja Sistem dengan PID Konvensional.....	33
Tabel 4.7 Karakteristik Kinerja <i>Quadcopter</i> dengan I-PD.....	36
Tabel 4.4.1 Perbandingan Implementasi Metode PID.....	42
Tabel D.1 Parameter Perhitungan Momen Inersia <i>Frame Body</i>	53
Tabel D.2 Parameter Perhitungan Momen Inersia Baterai.....	54
Tabel E.1 Parameter Perhitungan <i>Thrust Constant</i>	56
Tabel F.1 Spesifikasi Sensor LV-Max Sonar-EZ 03.....	59
Tabel G.1 Spesifikasi Arduino Mega 2560.....	62