

## Daftar Gambar

Gambar II- 1. Bentuk Baling-baling .....	6
Gambar II- 2. Konfigurasi Arah Putrar Motor <i>Hexacopter</i> <sup>[1]</sup> .....	6
Gambar II- 3. <i>Yaw, Pitch, dan Roll</i> .....	7
Gambar II- 4. <i>Hovering Hexacopter</i> .....	7
Gambar II- 5. (a) <i>Take off Hexacopter</i> , (b) <i>Landing Hexacopter</i> .....	8
Gambar II- 6. <i>Yawing Hexacopter</i> .....	9
Gambar II- 7. <i>Pitching Hexacopter</i> .....	9
Gambar II- 8. <i>Rolling Hexacopter</i> .....	10
Gambar II- 9. Simulasi Posisi Satelit GPS.....	11
Gambar II- 10. Trilaterasi Dalam Global Positioning System.....	12
Gambar II- 11. Motor Brushless .....	13
Gambar II- 12. Cara kerja motor brushless .....	14
Gambar II- 13. Pixhawk.....	15
Gambar II- 14. Arduino.....	16
Gambar II- 15. Penggunaan Gelombang Ultrasonik.....	16
Gambar III- 1. Diagram Blok Pergerakan Drone.....	19
Gambar III- 2. Diagram Blok Komunikasi Drone dengan Robot.....	19
Gambar III- 3. Desain Sistem.....	21
Gambar III- 4. Robot Apung.....	23
Gambar III- 5. Perancangan Bentuk Frame <i>Hexacopter</i> .....	24
Gambar III- 6. Perancangan Bentuk <i>Hexacopter</i> .....	25
Gambar III- 7. Spesifikasi Tarot 380Kv .....	26
Gambar III- 8. Flowchart .....	28
Gambar III- 9. Kalibrasi Kompas.....	29
Gambar IV- 1 <i>Hexacopter</i> versi 2.....	33
Gambar IV- 2. Karakteristik Motor Brushless.....	35
Gambar IV- 3. Perolehan Nilai Jarak.....	38