

DAFTAR TABEL

Tabel 1. 1 Contoh Jadwal dan Milestone.	6
Tabel 2. 1 Notasi Persamaan Pergerakan Hexacopter	10
Tabel 2. 2 Hasil pengujian kecepatan Take Off.....	11
Tabel 2. 3 Fitur dan spesifikasi dari Scentroid DR1000.....	13
Tabel 2. 4 Fitur dan spesifikasi UAMS.....	13
Tabel 2. 5 Ziegler-Nichols Methods	15
Tabel 2. 6 Spesifikasi mikrokontroler yang digunakan	16
Tabel 2. 7 Deskripsi Pixhawk 3DR PX4.....	16
Tabel 2. 8 Spesifikasi motor brushless DC	18
Tabel 2. 9 Deskripsi Tarot 380 KV	18
Tabel 2. 10 Spesifikasi ESC 40A Brushless	19
Tabel 2. 11 Deskripsi ESC 40A	19
Tabel 2. 12 Spesifikasi Telemetry 433 MHz	21
Tabel 2. 13 Deskripsi Telemetry 433 MHz.....	21
Tabel 2. 14 Spesifikasi GPS Neo M8N.....	22
Tabel 2. 15 Deskripsi GPS Neo M8N.....	23
Tabel 2. 16 Spesifikasi Remote Control	24
Tabel 2. 17 Deskripsi Remote Control.....	24
Tabel 2. 18 Spesifikasi Baterai.....	25
Tabel 2. 19 Deskripsi Baterai.....	25
Tabel 2. 20 Spesifikasi Power Modul	26
Tabel 2. 21 Deskripsi Power Modul	26
Tabel 2. 22 Spesifikasi Buzzer.....	27
Tabel 2. 23 Deskripsi Buzzer	27
Tabel 2. 24 Spesifikasi Safety Switch.....	28
Tabel 2. 25 Deskripsi Safety switch.....	28
Tabel 2. 26 Spesifikasi Battery Checker	29
Tabel 2. 27 Deskripsi Battery Checker	29
Tabel 2. 28 Spesifikasi propeller 1355.....	30
Tabel 2. 29 Deskripsi propeller 1355	30
Tabel 2. 30 Perubahan desain pelampung.....	31
Tabel 2. 31 Deskripsi pelampung.....	31
Tabel 3. 1 Spesifikasi perangkat keras sistem hexacopter	33
Tabel 3. 2 Spesifikasi solusi.....	34
Tabel 3. 3 Spesifikasi tugas akhir	35
Tabel 3. 4 Prosedur Pengujian 1	36

Tabel 3. 5	Prosedur Pengujian 2	37
Tabel 4. 1	Pengujian tegangan keluaran hexacopter terhadap jarak waypoint	47
Tabel 4. 2	Data Pengujian Awal GPS	48
Tabel 4. 3	Pengujian Jarak Home ke Tujuan	49
Tabel 4. 4	Penalaan Ziegler-Nichols metode ke-2	50
Tabel 4. 5	Comparison Performance of PI, and PID Controller (Roll).....	59
Tabel 4. 6	Comparison Performance of PI, and PID Controller (Pitch)	62
Tabel 4. 7	Hasil pengujian sistem hexacopter.....	65