

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	i
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS	ii
ABSTRAK	iii
ABSTRACT	iv
KATA PENGANTAR.....	v
UCAPAN TERIMA KASIH.....	vi
DAFTAR ISI.....	viii
DAFTAR GAMBAR.....	x
DAFTAR TABEL.....	xi
BAB I PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang Masalah	1
1.2 Rumusan Masalah	2
1.3 Tujuan dan Manfaat.....	2
1.4 Batasan Masalah.....	2
1.5 Metode Penelitian.....	2
BAB II TINJAUAN PUSTAKA.....	4
2.1 Prinsip Kerja Konsep.....	4
2.2 UAV (<i>Unmanned Aerial Vehicle</i>)	4
2.3 <i>Quadcopter</i>	5
2.4 <i>Flight controller</i>	6
2.4.1 Gyroscope	6
2.4.2 Accelerometer	6
2.4.3 Barometer.....	7
2.4.4 Magnetometer	7
2.5 GPS (<i>Global Positioning System</i>)	7
2.6 <i>Ground Control Station</i>	7
2.7 ESC (<i>Electronic Speed Control</i>)	8
2.8 BLDC Motor	8
2.9 <i>Hovering</i>	9

BAB III PERANCANGAN SISTEM	10
3.1 Desain Sistem.....	10
3.1.1 Diagram Blok.....	10
3.1.2 Fungsi dan Fitur	11
3.2 Desain Perangkat Keras.....	11
3.2.1 Kerangka UAV.....	13
3.2.2 Pixhawk PX4.....	14
3.2.3 Sunnysky 800kV BLDC Motor	15
3.2.4 Propeller	16
3.2.5 ESC (Electronic Speed Control)	17
3.2.6 Baterai TATTU Li-Po (Lithium Polimer).....	18
3.2.7 Telemetry	19
3.3 Desain Perangkat Lunak.....	19
BAB IV HASIL PENGUJIAN DAN ANALISIS.....	23
4.1 Pengujian Konsumsi Arus dengan Perbedaan Ketinggian Terbang.....	23
4.2 Pengujian Waktu Terbang	26
4.3 Pengujian Misi.....	29
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN	34
5.1 Kesimpulan.....	34
5.2 Saran	34
DAFTAR PUSTAKA	35
LAMPIRAN.....	36