

## DAFTAR ISI

<b>LEMBAR PENGESAHAN .....</b>	<b>ii</b>
<b>LEMBAR PENGESAHAN ORISINALITAS .....</b>	<b>iii</b>
<b>ABSTRAK .....</b>	<b>iiii</b>
<b>ABSTRACT .....</b>	<b>v</b>
<b>KATA PENGANTAR.....</b>	<b>vi</b>
<b>UCAPAN TERIMAKASIH .....</b>	<b>vii</b>
<b>DAFTAR ISI .....</b>	<b>ix</b>
<b>DAFTAR GAMBAR .....</b>	<b>xiii</b>
<b>DAFTAR TABEL .....</b>	<b>xvi</b>
<b>BAB I PENDAHULUAN .....</b>	<b>1</b>
1.1. Latar Belakang Masalah .....	1
1.2. Rumusan Masalah .....	2
1.3. Tujuan Masalah .....	2
1.4. Batasan Masalah .....	2
1.5. Metode Penelitian .....	3
<b>BAB II TINJAUAN PUSTAKA .....</b>	<b>4</b>
2.1. Konsep Solusi .....	4
2.2. Gambaran Umum <i>Automatic Landing and Waypoint System</i> Pada <i>River Water Quality Monitoring Drone</i> .....	5
2.3. UAV ( <i>Unmanned Aerial Vehicle</i> ) .....	7

2.4. <i>Hexacopter</i> .....	7
2.5. <i>Flight Controller Pixhawk</i> .....	8
2.5.1. Barometer .....	9
2.5.2. Magnetometer .....	9
2.5.3. Gyroscope .....	9
2.5.4. Accelerometer .....	9
2.6. Motor BLDC .....	9
2.7. ESC ( <i>Electronic Speed Controller</i> ) .....	10
2.8. GPS ( <i>Global Positioning System</i> ) .....	10
2.9. GCS ( <i>Ground Control Station</i> ) .....	10
2.10. MAVLink .....	11
<b>BAB III PERANCANGAN SISTEM .....</b>	<b>13</b>
3.1. Desain Sistem .....	13
3.1.1. Diagram Blok .....	13
3.1.2. Fungsi dan Fitur .....	14
3.2. Desain Perangkat Keras .....	14
3.2.1. Kerangka UAV .....	17
3.2.2. Model Dinamika <i>Drone Hexacopter</i> .....	18
3.2.3. <i>Flight Controller Pixhawk</i> .....	21
3.2.4. Motor BLDC Tarot 4108 380KV .....	23
3.2.5. <i>Propeller</i> Tarot 1355 .....	24

3.2.6. GPS Neo-M8 .....	25
3.2.7. ESC <i>Hobbywing Skywalker 60A</i> .....	26
3.2.8. Baterai Li -Po Gens Ace 5000mAh .....	27
3.3. Desain Perangkat Lunak .....	28
3.3.1. <i>Mission planner</i> .....	28
3.4. Kalibrasi .....	31
3.4.1. Kalibrasi <i>Accelero</i> .....	31
3.4.2. Kalibrasi <i>Compass</i> .....	33
3.4.3. Kalibrasi ESC .....	34
<b>BAB IV HASIL DAN ANALISIS .....</b>	<b>38</b>
4.1. Pengujian Daya Angkat Permukaan Tanah .....	38
4.2. Pengujian Daya Angkat Permukaan Air .....	40
4.3. Pengujian <i>Waypoint</i> dan Pendaratan Permukaan Tanah.....	43
4.4. Pengujian <i>Waypoint</i> dan Pendaratan Permukaan Air .....	49
4.5. Pengujian <i>Waypoint</i> dan <i>Landing</i> Otomatis dengan Pengaturan Nilai PID .....	54
4.5.1. Pengujian <i>Waypoint</i> dan <i>Landing</i> dengan Nilai P 0,135 .....	55
4.5.2. Pengujian <i>Waypoint</i> dan <i>Landing</i> dengan Nilai P 0,195.....	56
4.5.3. Pengujian <i>Waypoint</i> dan <i>Landing</i> dengan Nilai P 0,105 .....	57
<b>BAB V KESIMPULAN DAN SARAN .....</b>	<b>60</b>
5.1. Kesimpulan .....	60
5.2. Saran.....	60

**DAFTAR PUSTAKA .....**.....**61**

**LAMPIRAN .....**.....**63**