

## DAFTAR GAMBAR

<b>Gambar 2. 1</b> Prinsip Kerja Ide .....	5
<b>Gambar 2. 2</b> Nvidia Jetson Nano .....	8
<b>Gambar 2. 3</b> Kamera <i>Webcam</i> .....	8
<b>Gambar 2. 4</b> UAV berjenis <i>Multirotor</i> .....	9
<b>Gambar 2. 5</b> UAV berjenis Fixed wing .....	8
<b>Gambar 2. 6</b> Arsitektur YOLOv3.....	11
<b>Gambar 3. 1</b> Desain Sistem Keseluruhan .....	13
<b>Gambar 3. 2</b> Diagram Alir Keseluruhan .....	14
<b>Gambar 3. 3</b> Desain Sistem Quadcopter .....	16
<b>Gambar 3. 4</b> Skema Desain Perangkat Keras <i>Quadcopter</i> .....	17
<b>Gambar 3. 5</b> <i>webcam</i> Logitech C270.....	18
<b>Gambar 3. 6</b> BLDC Sunnysky V2216 800 KV .....	19
<b>Gambar 3. 7</b> ESC <i>Skywalker</i> 30A .....	20
<b>Gambar 3. 8</b> <i>Propeller</i> 10 x 4.5 .....	21
<b>Gambar 3. 9</b> Baterai Lipo 4S 5200mAh 45C .....	21
<b>Gambar 3. 10</b> Pixhawk 1 .....	22
<b>Gambar 3. 11</b> GPS Ublox Neo M8N .....	23
<b>Gambar 3. 12</b> Nvidia Jetson Nano .....	24
<b>Gambar 3. 13</b> <i>Software</i> Mission Planner .....	26
<b>Gambar 4. 1</b> Realisasi Rancangan Quadcopter.....	28
<b>Gambar 4. 2</b> Tampilan Monitoring Baterai .....	29
<b>Gambar 4. 3</b> <i>Quadcopter</i> Terbang <i>Hover</i> .....	29
<b>Gambar 4. 4</b> Grafik Waktu Terbang Tanpa Sistem .....	30
<b>Gambar 4. 5</b> Grafik Waktu Terbang dengan Sistem.....	30
<b>Gambar 4. 6</b> Grafik Perbandingan Terbang Tanpa Sistem Dan Dengan Sistem ....	31
<b>Gambar 4. 7</b> Grafik Penggunaan Arus.....	31
<b>Gambar 4. 8</b> Pengujian akurasi jarak 300cm ke objek .....	34
<b>Gambar 4. 9</b> Pengujian akurasi jarak 400cm ke objek .....	34
<b>Gambar 4. 10</b> Pengujian akurasi jarak 500cm ke objek .....	34
<b>Gambar 4. 11</b> Pengujian akurasi jarak 600cm ke objek .....	35
<b>Gambar 4. 12</b> Pengujian akurasi jarak 700cm ke objek .....	35
<b>Gambar 4. 13</b> Tampilan <i>code python</i> yang sudah berjalan.....	36
<b>Gambar 4. 14</b> Tampilan ketika <i>quadcopter</i> berhenti karena jarak kurang dari 690cm .....	36
<b>Gambar 4. 15</b> Tampilan ketika <i>quadcopter pitch</i> ke depan karena jarak lebih dari 700cm.....	37
<b>Gambar 4. 16</b> Jalur <i>Waypoint</i> Misi pada Software Mission Planner .....	37
<b>Gambar 4. 17</b> <i>Quadcopter</i> terbang autonomus diketinggian 5 meter .....	37
<b>Gambar 4. 18</b> Tampilan rekaman misi yang sudah autonomus dan dikendalikan <i>code python</i> .....	38