

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2. 1 Hexacopter	7
Gambar 2. 2 Throttle pada hexacopter (Magnusson, 2014).....	8
Gambar 2. 3 Roll pada hexacopter (Magnusson, 2014).....	8
Gambar 2. 4 Pitch pada hexacopter (Magnusson,2014)	9
Gambar 2. 5 Yaw pada hexacopter (Magnusson, 2014)	9
Gambar 2. 6 Karakteristik keluaran suatu sistem dengan penambahan K_p	14
Gambar 2. 7 Spesifikasi motor tarot 380KV.....	20
Gambar 3. 1 Diagram blok sistem hexacopter dengan water quality	32
Gambar 3. 2 Diagram blok sistem hexacopter	36
Gambar 3. 3 Display software Mission Planner.....	38
Gambar 3. 4 Tahapan tuning PID Ziegler-Nichols	39
Gambar 3. 5 Integrasi sistem hexacopter dengan water quality.....	40
Gambar 4. 1 Instalasi firmware	43
Gambar 4. 2 Kalibrasi accelerometer	43
Gambar 4. 3 Kalibrasi accelerometer nose up	44
Gambar 4. 4 Proses kalibrasi compass	44
Gambar 4. 5 Nilai offsets pada Compass	45
Gambar 4. 6 Proses kalibrasi remote.....	45
Gambar 4. 7 Map Pengujian GPS menggunakan Waypoint	48