

DAFTAR ISTILAH

- 1 *Mavlink* : Protokol jaringan komunikasi antara px4 dengan qgroundcontrol.
- 2 *Hovering* : Saat *quadcopter* posisi *drone* dalam keadaan melayang diudara.
- 3 PX4 : Sistem autopilot open source yang berorientasi pada pesawat otonom
- 4 EKF : System nonlinier dari filter kalman yang melakukan linearisasi tentang estimasi mean dan kovarian.
- 5 UAV : Pesawat tanpa pilot manusia dan jenis kendaraan tak berawak.
- 6 PID : Merupakan kontroler mekanisme umpan balik yang dipakai pada sistem kontrol industri.
- 7 Mavros : Node komunikasi yang dapat digunakan pada ROS dengan proxy untuk Ground Control Station.