

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.....	xii
BAB I.....	1
PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Rumusan Masalah.....	3
1.3 Tujuan dan Manfaat	3
1.4 Batasan Masalah	3
1.5 Metode Penelitian	4
1.6 Sistematika Penulisan	4
BAB II.....	6
TINJAUAN PUSTAKA	6
2.1 Prinsip Kerja Konsep	6
2.2 <i>Drone</i> atau UAV	7
2.3 Balon Udara	12
2.4 Kamera.....	14
2.5 <i>Propeller</i>	15
2.6 <i>Quadcopter</i>	15

2.7	GPS	16
2.8	<i>Flight controller</i>	17
2.9	<i>Augmented Reality</i>	17
2.10	<i>ArUco Markers</i>	18
2.11	Raspberry Pi.....	18
2.12	Baterai.....	19
BAB III		20
METODE PENELITIAN.....		20
3.1	Desain Sistem.....	20
3.2	Desain Perangkat Keras	22
3.3	Desain Perangkat Lunak	38
3.3.1.	Flowchart <i>Hybrid blimp Drone System</i>	38
3.3.2.	<i>Mission planner</i>	40
BAB IV		42
HASIL DAN ANALISIS		42
4.1	Implementasi Alat.....	42
4.2	Perancangan Sistem Pengenal Tanda Buatan menggunakan metode <i>OpenCV</i> dengan <i>ArUco Markers</i>	43
4.3	Pengujian alat.....	47
4.3.1	Pengujian Jarak <i>Wi-Fi</i> dengan Raspberry Pi Terhadap <i>Delay</i> pada Kamera..	47
4.3.2	Pengujian Jarak Tanda Buatan dapat Terdeteksi	48
4.3.3	Pengujian Akurasi Pendeteksian <i>ArUco Markers</i>	50
4.3.4	Perbandingan Kondisi Pendeteksian Tanda Buatan Oleh Kamera	52
4.3.5	Pengujian Akurasi Posisi Kamera Terhadap Tanda Buatan.....	55
BAB V		59
KESIMPULAN DAN SARAN.....		59
5.1	Kesimpulan	59
5.2	Saran	59
DAFTAR PUSTAKA		61
LAMPIRAN.....		66