

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1. Desain Konsep Solusi	5
Gambar 2.2. Konfigurasi <i>Quadcopter</i>	9
Gambar 2.3. <i>Flight Controller</i>	10
Gambar 2.4. Algoritma Kruskal (1).....	12
Gambar 2.5. Algoritma Kruskal (2).....	12
Gambar 3.1. Desain Sistem	15
Gambar 3.2. Diagram Blok	16
Gambar 3.3. Desain Perangkat Keras (1)	18
Gambar 3.4. Desain Perangkat Keras (2)	18
Gambar 3.5. <i>Blimp PVC</i>	19
Gambar 3.6. Pixhawk PX4 32 Bit	20
Gambar 3.7. <i>Global Positioning System (GPS)</i>	21
Gambar 3.7. Kerangka S500	22
Gambar 3.8. <i>Sunnysky 800 KV</i>	22
Gambar 3.9. <i>Propeller Gemfan 1045</i>	23
Gambar 3.10. <i>ESC Skywalker 40A</i>	24
Gambar 3.11. Baterai Tattu 5200 mAh	25
Gambar 3.12. <i>Telemetry Holybro 433MHz</i>	25
Gambar 3.13. <i>Flysky FSi6S</i>	26
Gambar 3.14. <i>Flowchart Sistem Hybrid Blimp Drone</i>	27
Gambar 3.15. Menu ‘Awal’ <i>Mission Planner</i>	28
Gambar 3.16. Menu ‘Plan’ <i>Mission Planner</i>	28
Gambar 3.26. <i>Flowchart Perancangan Sistem Waypoint</i>	29
Gambar 3.17. Perbandingan Luas Cakupan dan Lahan (1).....	29
Gambar 3.18. Perbandingan Luas Cakupan dan Lahan (2).....	30
Gambar 3.19. Hasil Metode Kruskal Perancangan Jalur <i>Waypoint</i> (1).....	30
Gambar 3.20. Hasil Metode Kruskal Perancangan Jalur <i>Waypoint</i> (2).....	31
Gambar 3.21. Hasil Metode Kruskal Perancangan Jalur <i>Waypoint</i> (3).....	31
Gambar 3.22. Ketepatan <i>Input Waypoint</i> (1).....	32
Gambar 3.23. Ketepatan <i>Input Waypoint</i> (2).....	32
Gambar 3.24. Implementasi <i>Input Waypoint</i> (1)	33

Gambar 3.25. Implementasi <i>Input Waypoint</i> (2)	34
Gambar 4.1. Akurasi Lahan Aktual (1)	35
Gambar 4.2. Akurasi Lahan Aktual (2)	35
Gambar 4.3. Hasil <i>Hybrid Blimp Drone</i> Terbang	36
Gambar 4.4. Pengukuran <i>Waypoint</i> dengan <i>Kennedy Measuring Wheels</i>	38
Gambar 4.5. Pengujian Metode <i>BoxPlot</i>	41