

DAFTAR ISI

	Halaman
LEMBAR PENGESAHAN TUGAS AKHIR	ii
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS.....	iii
ABSTRAK	iv
ABSTRACT	v
KATA PENGANTAR.....	vi
LEMBAR PESEMBAHAN	vii
DAFTAR ISI.....	ix
DAFTAR GAMBAR.....	xi
DAFTAR TABEL	xii
BAB I PENDAHULUAN.....	1
1.1 Latar Belakang Masalah.....	1
1.2 Rumusan Masalah	3
1.3 Tujuan dan Manfaat	4
1.4 Batasan Masalah.....	4
1.5 Metode Penelitian.....	4
1.6 Sitematika Penulisan	5
BAB II DASAR TEORI.....	7
2.1 Propeller	7
2.1.1 Sistem Gerak Propeller	7
2.2 Komponen Penyusun	11
2.2.1 Mikrokontroler	11
2.2.2 Sensor IMU MPU-6050 (Gyroscope-Accelerometer)	12
2.2.3 Accelerometer	13
2.2.4 Flight Controller.....	15
2.3 PID Control	15
BAB III PERANCANGAN SISTEM	19
3.1 Desain Sistem.....	19

3.1.1 Diagram Blok	22
Gambar 3. 3 Diagram Blok	22
3.1.2 Fungsi dan Fitur	22
3.2 Desain Perangkat Keras	23
3.2.1 Spesifikasi Komponen	23
3.3 Desain Perangkat Lunak	25
BAB IV HASIL DAN ANALISIS	27
4.1 Hasil Percobaan.....	27
4.1.1 Pengujian Sensor IMU MPU6050 dalam Penstabilan UAV	27
4.1.2 Pengujian Motor.....	28
BAB V SIMPULAN DAN SARAN.....	34
5.1 Kesimpulan	34
5.2 Saran.....	34
DAFTAR PUSTAKA	35
LAMPIRAN.....	37