

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Drone Jenis Quadcopter.....	6
Gambar 2.2 Frame Drone	7
Gambar 2.3 Propeller.....	8
Gambar 2.4 Motor Brushless.....	10
Gambar 2.5 Electronic Speed Controller.....	11
Gambar 2.6 Gambaran Umum Internet Of Things (IoT)	12
Gambar 2.7 Flight Controller Pixhawk	13
Gambar 3.1 Perancangan Sistem	14
Gambar 3.2 Diagram Blok Sistem.....	14
Gambar 3.3 <i>Flowchart</i>	16
Gambar 3.4 Desain Rangkaian Sistem	17
Gambar 3.5 Rangkaian Skematik Diagram	17
Gambar 3.6 Pixhawk4	18
Gambar 3.7 <i>Electronic Speed Controller 40A</i>	19
Gambar 3.8 <i>Motor Brushless Sunnysky 800kV</i>	20
Gambar 3.9 <i>Baterai Li-Po 6300 mAH</i>	21
Gambar 3.10 Telemetry 433 MHz.....	21
Gambar 3.11 GPS NEO-M8N	22
Gambar 3.12 Frame F450.....	23
Gambar 3.13 Mission Planner	24
Gambar 3.14 Install <i>Firmware</i>	25
Gambar 3.15 Kalibrasi <i>Accelerometer</i>	25
Gambar 3.16 Kalibrasi <i>ESC</i>	26
Gambar 3.17 Kalibrasi <i>Compass</i>	27
Gambar 3.18 Kalibrasi Radio	27
Gambar 4.1 Gambar Drone Tampak Atas	28
Gambar 4.2 Gambar Drone Tampak Bawah	29
Gambar 4.3 Pengukuran Panjang dan Lebar Drone	29
Gambar 4.4 Pengukuran Tinggi Drone	30
Gambar 4.5 Pengukuran Berat Drone.....	30

Gambar 4.6 Pengujian Hovering	31
Gambar 4.7 EKF Status	32
Gambar 4.8 Pengujian Velocity.....	33
Gambar 4.9 Pengujian Position Horizontal	33
Gambar 4.10 Pengujian Position Vertical	34
Gambar 4.11 Pengujian Compass.....	35
Gambar 4.12 Vibration Status	36
Gambar 4.13 Vibration Pada Sumbu X.....	36
Gambar 4.14 Vibration Pada Sumbu Y	37
Gambar 4.10 Vibration Pada Sumbu Z	37