

DAFTAR ISI

LEMBAR PERSEMBAHAN	<i>i</i>
LEMBAR PENGESAHAN.....	<i>i</i>
PERNYATAAN.....	<i>i</i>
KATA PENGANTAR	<i>ii</i>
ABSTRAK.....	<i>iii</i>
ABSTRACT.....	<i>iv</i>
DAFTAR ISI.....	<i>v</i>
DAFTAR GAMBAR	<i>viii</i>
DAFTAR TABEL	<i>ix</i>
DAFTAR LAMPIRAN	<i>1</i>
BAB I PENDAHULUAN.....	<i>2</i>
1.1 Latar Belakang	<i>2</i>
1.2 Rumusan Masalah dan Solusi	<i>3</i>
1.3 Tujuan	<i>3</i>
1.4 Penjadwalan Kerja	<i>4</i>
BAB II PROFIL ORGANISASI	<i>6</i>
2.1 Deskripsi Organisasi	<i>7</i>
2.2 Struktur Organisasi dan Tata Kelola	<i>7</i>
2.3 Deskripsi Pekerjaan.....	<i>8</i>
BAB III ANALISIS PEKERJAAN.....	<i>10</i>
3.1 Analisis Sistem	<i>10</i>
3.2.1 Gambar Sistem Saat Ini.....	<i>11</i>
3.2.2 Pengembangan Sistem	<i>13</i>
3.2 Tahapan pengembangan sistem.....	<i>14</i>
3.2.1 Flowchart	<i>14</i>
3.2.2 Blok Diagram	<i>16</i>
3.3 Kinerja Sistem	<i>16</i>
3.4 Kebutuhan Perangkat Kerja	<i>18</i>
3.4.1 Pengembangan Sistem	<i>19</i>
3.5 Skema Rangkaian	<i>22</i>
3.6 Metode Pengujian	<i>23</i>
3.6.1 Pengujian statis	<i>24</i>
3.6.2 Pengujian Dinamis	<i>25</i>
BAB IV HASIL DAN PEMBAHASAN	<i>26</i>
4.1 Hasil Akhir (<i>Luaran</i>).....	<i>26</i>
4.1.1 Implementasi Sistem	<i>27</i>
4.1.2 Konfigurasi <i>Arming , Acro, GPS Rescue</i>	<i>30</i>
4.1.3 Setting GPS.....	<i>32</i>

4.1.4 Konfigurasi OSD	33
4.2 Pengujian <i>Luaran</i>	34
4.2.1 verifikasi respon	34
4.2.2 stabilitas <i>gyro</i> dan <i>accelerometer</i>	36
4.2.3 <i>Skenario failsafe</i>	38
4.2.4 kestabilan dan keamanan <i>power supply</i>	39
4.2.5 Verifikasi performa	39
4.3 Analisa Hasil Pengujian	42
4.4 Keterbatasan sistem	43
BAB V PENUTUP	44
5.1 Kesimpulan	44
5.2 Saran	44
DAFTAR PUSTAKA	45
LAMPIRAN	47