

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	i
SURAT KETERANGAN PERSETUJUAN PUBLIKASI	ii
SURAT PERNYATAAN TIDAK PLAGIAT	iii
ABSTRAK	iv
<i>ABSTRATC</i>	iv
KATA PENGANTAR.....	vi
DAFTAR ISI.....	ix
DAFTAR GAMBAR.....	xi
DAFTAR TABEL	xiii
DAFTAR LAMPIRAN	xiv
BAB I PENDAHULUAN.....	1
1.1 Latar belakang.....	1
1.2 Identifikasi Masalah	2
1.3 Rumusan Masalah	2
1.4 Tujuan	3
1.5 Batasan Masalah.....	3
1.6 Metodologi Penelitian	4
1.7 Sistematika Penulisan	5
BAB II LANDASAN TEORI	7
2.1 Hexacopter	7
2.2 Sistem Navigasi <i>Autonomous</i>	9
2.3 <i>Global Navigation Sattelite System (GNSS)</i>	11
2.4 <i>Computer Vision</i>	13

2.5 Sistem Kendali PID	14
BAB III PERANCANGAN SISTEM	17
3.1 Kontrol Hexacopter	17
3.2 Pemilihan Komponen	18
3.2.1 Mikrokontroler/ <i>Flight controller</i>	19
3.2.2 <i>Global Position System (GPS)</i>	20
3.3 Blok Diagram Sistem	21
3.4 Perancangan Perangkat Keras	23
3.5 Perancangan Perangkat Lunak	25
3.5.1 Algoritma mode hexacopter.....	26
3.5.2 Algoritma navigasi <i>autonomous</i>	28
BAB IV PENGUJIAN DAN ANALISIS	38
4.1 Pengujian Posisi Wahana Saat Melaksanakan Misi.....	39
4.2 Pengujian Ketinggian Wahana Saat Melaksanakan Misi.....	44
4.3 Pengujian Navigasi Berdasarkan Citra.....	54
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN	56
5.1 Kesimpulan.....	56
5.2 Saran.....	56
DAFTAR PUSTAKA	58
LAMPIRAN.....	61
DAFTAR RIWAYAT HIDUP	65