

DAFTAR GAMBAR

| Gambar | Halaman |
|---|----------------|
| 3.1. Diagram Alir Penelitian..... | 20 |
| 3.2. Diagram Block Keseluruhan Sistem..... | 21 |
| 3.3. UAV – VTOL dengan Bentuk <i>Quadcopter</i> | 22 |
| 3.4. Blok Diagram Sistem <i>Autopilot</i> VTOL..... | 23 |
| 3.5. Diagram Alir Sistem <i>Waypoint</i> | 24 |
| 3.6. Diagram Alir <i>Position Hold</i> | 26 |
| 3.7. Blok Diagram Sistem FPV | 27 |
| 3.8. <i>Flight Plan Editor</i> | 28 |
| 3.9. <i>Information View</i> | 28 |
| 3.10 <i>Primary Flight Display</i> | 29 |
| 4.1. Tata Letak Perangkat Elektronik | 32 |
| 4.2. <i>Turnigy 9X</i> | 35 |
| 4.3. (a). <i>Roll</i> kekanan 30°. (b). <i>Roll</i> kekiri 30°..... | 36 |
| 4.4. (a). <i>Bow Up</i> 30°. (b). <i>Bow Down</i> 30°..... | 37 |
| 4.5. (a). <i>Compass</i> 290°. (b). <i>Compass</i> 190° | 38 |
| 4.6. Tampilan utama U-Center | 39 |
| 4.7. Pengujian Sistem <i>Telemetry</i> | 40 |
| 4.8. Pengiriman Data <i>Telemetry</i> | 40 |

| | | |
|-------|--|----|
| 4.9. | Kamera cmos pada wahana VTOL (a) dan tampilan video sender | |
| | (b)..... | 42 |
| 4.10. | Grafik Hasil Pengujian Sistem Propulsi..... | 45 |
| 4.11. | <i>Test Mode Loiter</i> | 46 |
| 4.12. | Lokasi Pengamatan Udara pada <i>Google Map</i> | 47 |
| 4.13. | Gambar <i>Initial Parameter Arducopter</i> | 48 |
| 4.14. | <i>Flight Plan</i> Misi Pertama. | 49 |
| 4.15. | Grafik Ketinggian pada Misi Pertama | 50 |
| 4.16. | Hasil Gambar Misi Pertama | 51 |
| 4.17. | <i>Flight Plan</i> Misi Kedua..... | 52 |
| 4.18. | Grafik Ketinggian pada Misi Kedua | 53 |
| 4.19. | Hasil Gambar Misi Kedua | 54 |
| 4.20. | <i>Flight Plan</i> Misi Ketiga..... | 55 |
| 4.21. | Grafik Ketinggian pada Misi Ketiga | 56 |
| 4.22. | Hasil Gambar Misi Ketiga..... | 57 |
| 4.23. | <i>Flight Plan</i> Misi Keempat | 58 |
| 4.24. | Grafik Ketinggian pada Misi Keempat..... | 59 |
| 4.25. | Hasil Gambar Misi Keempat..... | 60 |