

ABSTRAK

AR Drone 2.0 merupakan salah satu contoh pesawat tanpa awak yang berjenis *multirotor* dan biasa digunakan untuk riset. AR Drone 2.0 dilengkapi dengan sensor-sensor dan kamera sehingga dapat memantau sesuatu dari jarak jauh. Dengan adanya kamera dan sistem GPS, AR Drone 2.0 dapat mengambil data citra sesuai dengan lokasi yang telah ditentukan sehingga dapat mengetahui keadaan yang ada pada daerah yang dipantau. AR Drone 2.0 akan di kontrol menggunakan aplikasi desktop pada PC yang dibuat menggunakan aplikasi Visual Studio 2012 dan bahasa pemrograman BASIC. Kamera AR Drone 2.0 dapat diakses di PC melalui port kamera dari AR Drone 2.0 (port 5555). Setelah diakses maka aplikasi PC yang dibuat dapat melakukan *video streaming* dan mampu mengambil data citra dengan menyertai data dari GPS.

Kata kunci: AR Drone 2.0, pesawat tanpa awak, kontrol, kamera, Visual Studio 2012, port, *video streaming*, GPS.