

## DAFTAR GAMBAR

2.1	SC-FDMA [1]. . . . .	7
2.2	<i>Resource Grid</i> untuk <i>Uplink</i> [1]. . . . .	8
2.3	Komunikasi yang terjadi antar perangkat [2]. . . . .	9
2.4	Penggunaan komunikasi D2D [2]. . . . .	11
2.5	Perkembangan komunikasi <i>Device-to-Device</i> (D2D) [2]. . . . .	13
2.6	Tipe-tipe UAV: (a) <i>fixed-wing</i> , (b) <i>single-rotor</i> , (c) <i>multi-rotor</i> , (d) <i>hybrid</i> . . . . .	19
2.7	Jumlah kasus bencana alam berdasarkan daerah [3]. . . . .	20
3.1	Model Sistem Pendeteksian Perangkat Menggunakan UAV. . . . .	22
3.2	Diagram alir skenario <i>device discovery</i> menggunakan UAV. . . . .	23
3.3	Diagram alir perancangan <i>device discovery</i> dengan UAV. . . . .	24
3.4	Pola terbang UAV <i>O-Path</i> diadopsi dari [4]. . . . .	25
3.5	Pola terbang UAV <i>Rectangular-Path</i> diadopsi dari [4]. . . . .	26
3.6	Pola terbang UAV <i>ZigZag-Path</i> dikembangkan dari [4]. . . . .	27
3.7	Pola terbang UAV <i>S-Path</i> dikembangkan dari [4]. . . . .	28
4.1	Jumlah perangkat terdeteksi. . . . .	34
4.2	Durasi waktu untuk setiap pola terbang. . . . .	35
4.3	Jumlah konsumsi energi. . . . .	36
4.4	Energi yang dibutuhkan untuk mendeteksi setiap perangkat. . . . .	37
4.5	Durasi yang dibutuhkan untuk mendeteksi setiap perangkat. . . . .	38