

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1	Penampakan Global Hawk yang berbobot lebih dari 2000kg	8
Gambar 2.2	Contoh <i>model</i> /bentuk <i>Quadcopter</i>	9
Gambar 2.3	Contoh <i>model</i> /bentuk <i>Tricopter</i>	9
Gambar 2.4	Contoh <i>model</i> /bentuk <i>Hexacopter</i>	9
Gambar 2.5	Contoh <i>model</i> /bentuk <i>Octocopter</i>	10
Gambar 2.6	Jenis <i>frame Quadcopter type spyder</i>	11
Gambar 2.7	Informasi arah pergerakan behavior <i>Quadcopter</i>	12
Gambar 2.8	Perhitungan ukurang design untuk <i>distribution board</i> (manual).....	12
Gambar 2.9	Contoh gambar ESC dengan kapasitas 18A	13
Gambar 2.10	Konfigurasi menghubungkan ESC yang berjenis OPTO dengan <i>Flight Controller</i>	14
Gambar 2.11	<i>Brushless Motor</i> dengan spesifikasi kapasitas 390KV	15
Gambar 2.12	Konfigurasi arah putaran propeller pada <i>Quadcopter</i>	16
Gambar 2.13	Contoh jenis <i>Flight Controller</i> tanpa modul GPS	18
Gambar 2.14	<i>Battery</i> Lippo dengan spesifikasi 2200 mAh	19
Gambar 2.15	Gambar diatas adalah contoh modul transmitter (kiri) dan receiver (kanan)	20
Gambar 3.1	Tabel spesifikasi <i>motor</i> (SunnySky X2212 980KV).....	24
Gambar 3.2	Tampilan awa/GUI dari software mission planner	25
Gambar 3.3	Tampilan GUI dalam instalasi Firmware	26
Gambar 3.4	Tampilan GUI setelah Firmware berhasil di Install	27
Gambar 3.5	Tampilan GUI dalam memilih jenis <i>Frame</i>	28
Gambar 3.6	Tampilan GUI dalam kalibrasi Compass	29
Gambar 3.7	Tampilan GUI dalam kalibrasi Radio/Remote	30
Gambar 3.8	Kalibrasi ESC secara manual	31
Gambar 3.9	Tampilan GUI dalam konfigurasi <i>mode</i> Failsafe	32