

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1. Desain Konsep Solusi	5
Gambar 2.2. Ilustrasi Waypoint Unmanned Ground Vehicle	6
Gambar 3.1. Prototype Unmanned Ground Vehicle 1.0	11
Gambar 3.3. Desain Perangkat Keras	13
Gambar 3.4. Flight Control Pixhawk PX4	16
Gambar 3.5. GPS Neo M8N	17
Gambar 3.6. Telemetry 433 MHz.....	18
Gambar 3.7. ESC Brushed.....	19
Gambar 3.8. Motor DC 180.....	20
Gambar 3.9. Motor Servo SG30.....	21
Gambar 3.10. Battery Li-Ion	21
Gambar 3.11. Flowchart Navigasi UGV	22
Gambar 3.12. Tampilan Mission Planner.....	23
Gambar 3.13. Tombol Connect Mission Planner	24
Gambar 3.14. Windows SetUp Accel Calibration pada Mission Planner	24
Gambar 3.15. Accelerometer Calibration Mission Planner.....	24
Gambar 3.16. Windows SetUp Compass pada Mission Planner.....	25
Gambar 3.17. Grafik Tuning PID Steering.....	29
Gambar 3.18. Grafik Tuning PID Throttle	31
Gambar 4.1. Konfigurasi PI Steering Pada Mission Planner	32
Gambar 4.2. Grafik Pengujian PI Steering	32
Gambar 4.3. Grafik Pengujian PI Steering Mission Planner	33
Gambar 4.4. Konfigurasi PID Steering Pada Mission Planner.....	33
Gambar 4.5. Grafik Pengujian PID Steering	34
Gambar 4.6. Grafik Pengujian PID Steering Mission Planner	34
Gambar 4.7. Konfigurasi PI Throttle Pada Mission Planner	35
Gambar 4.8. Grafik Pengujian PI Throttle	35
Gambar 4.9. Grafik pengujian PI <i>Throttle Mission Planner</i>	36
Gambar 4.10. Konfigurasi PID Throttle Pada Mission Planner	36
Gambar 4.11. Grafik Pengujian PID Throttle.....	37
Gambar 4.12. Grafik Pengujian PID Throttle Mission Planner	37

Gambar 4.13. Perbandingan Koordinat terhadap GCS.....	39
Gambar 4.14. Tampilan Waypoint Pada Software Mision Planner	41
Gambar 4.15. Grafik Pengujian Waypoint Menggunakan PI Steering dan PI Throttle.....	42
Gambar 4.16. Grafik Pengujian Waypoint Menggunakan PI Steering dan PID Throttle.....	44
Gambar 4.17. Grafik Pengujian Waypoint Menggunakan PID Steering dan PID Throttle.....	45
Gambar 4.18. Grafik Pengujian Waypoint Menggunakan PI Steering dan PID Throttle.....	47