

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Pergerakan Quadrotor.....	5
Gambar 2.2 posisi frame x,y,z.....	6
Gambar 2.3 Hover.....	6
Gambar 2.4 Roll.....	7
Gambar 2.5 Pitch	8
Gambar 2. 6 Yaw.....	9
Gambar 2.7 berat drone.....	11
Gambar 2.8 Grid Lines.....	12
Gambar 2.9 Legenda	13
Gambar 2. 10 Terrain	14
Gambar 2.11 Skala	14
Gambar 2.12 Peta.....	15
Gambar 2. 13 flowchart	17
gambar 3.1 alur Penelitian	16
gambar 3.2 Alur Sistem Drone.....	18
gambar 3.3 Pixhawk Cube	20
gambar 3.4 Raspberry Pi.....	20
gambar 3.5 LIDAR.....	21
gambar 3.6 ESC	21
gambar 3.7 Baterai	22
gambar 3.8 Propeler	22
gambar 3.9 Frame.....	23
gambar 3.10 Motor.....	23
gambar 3.11 Optical Flow	24
gambar 3.12 rute drone	25
gambar 4.1 hasil percobaan 1m.....	27
gambar 4.2 path drone 1m 2dimensi	27
gambar 4.3 path drone 1m 3dimensi	28
gambar 4.4 hasil percobaan 2m.....	29
gambar 4.5 path drone 2m 2dimensi	30

gambar 4.6 path drone 2m 3dimensi	31
gambar 4.7 hasil percobaan 3m.....	32
gambar 4.8 path drone 3m 2dimensi	32
gambar 4.9 path drone 3m 3dimensi	33
gambar 4.10 hasil percobaan 4m.....	34
gambar 4.11 path drone 4m 2dimensi	35
gambar 4.12 path drone 4m 3dimensi	36
gambar 4.13 hasil percobaan 5m.....	37
gambar 4.14 path drone 5m 2dimensi	38
gambar 4.15 path drone 5m 3dimensi	39
gambar 4.16 Error Target 1 terhadap Kecepatan Angin.....	40
gambar 4.17 Error Target 2 terhadap Kecepatan Angin.....	41
gambar 4.18 Error landing terhadap Kecepatan Angin.....	42
gambar 4.19 hasil pada percobaan ketinggian 1m	43
gambar 4.20 hasil pada percobaan ketinggian 2m	44
gambar 4.21 hasil pada percobaan ketinggian 3m	45
gambar 4.22 hasil pada percobaan ketinggian 4m	46
gambar 4.23 hasil pada percobaan ketinggian 5m	47
gambar 4.24 hasil akurasi rata-rata	48