

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2. 1 Konsep <i>pitot tube</i>	10
Gambar 3. 1 Diagram blok keseluruhan UAV	16
Gambar 3. 2 Diagram blok <i>ground control station</i>	17
Gambar 3. 3 Diagram blok sub-sistem mode <i>fixed-wing</i>	18
Gambar 3. 4 Skematik rangkaian sistem	20
Gambar 3. 5 Layout komponen tampak atas	20
Gambar 3. 6 Posisi <i>pitot airspeed</i>	21
Gambar 3. 7 Tampilan Mission Planner saat proses setup kontroler	28
Gambar 3. 8 Tampilan <i>setting</i> parameter kecepatan jelajah	28
Gambar 3. 9 Tampilan proses pembuatan misi <i>waypoint</i>	29
Gambar 3. 10 Tampilan proses pembuatan misi <i>loiter</i>	30
Gambar 3. 11 Tampilan proses pengambilan data	31
Gambar 3. 12 <i>Flowchart</i> sistem mode <i>fixed-wing</i>	32
Gambar 3. 13 <i>Flowchart</i> distribusi daya pada sistem	32
Gambar 4. 1 Tampilan parameter <i>airspeed auto calibration</i>	34
Gambar 4. 2 Skenario pengujian <i>airspeed</i>	34
Gambar 4. 3 Grafik <i>log</i> pengujian sensor <i>airspeed</i>	35
Gambar 4. 4 Skenario pengujian respon <i>throttle</i> terhadap <i>airspeed</i>	38
Gambar 4. 5 Skenario pengujian respon <i>throttle</i> terhadap <i>ground speed</i>	39
Gambar 4. 6 Grafik <i>log</i> respon <i>throttle</i> terhadap <i>airspeed</i>	39
Gambar 4. 7 Grafik <i>log</i> respon <i>throttle</i> terhadap <i>ground speed</i>	40
Gambar 4. 8 Grafik data arus dan tegangan selama penerbangan <i>loiter</i>	43
Gambar 4. 9 Grafik Komparasi UAV	45
Gambar 4. 10 Dokumentasi kerusakan UAV	48