

DAFTAR ISI

KATA PENGANTAR	iii
UCAPAN TERIMA KASIH.....	iv
ABSTRAK	v
ABSTRACT	vi
DAFTAR ISI	vii
DAFTAR TABEL.....	ix
DAFTAR TABEL.....	x
DAFTAR SINGKATAN	xi
BAB I PENDAHULUAN	1
1.1. Latar Belakang Masalah	1
1.2. Rumusan Masalah	2
1.3. Tujuan.....	2
1.4. Manfaat Hasil Penelitian	2
1.5. Batasan Masalah.....	3
1.6. Metode Penelitian	3
1.7. Proyeksi Pengguna.....	5
BAB II TINJAUAN PUSTAKA	6
2.1. Penelitian Terdahulu.....	6
2.2. UAV dan Klasifikasinya	7
2.3. Mission Planner	9
2.4. Navigasi <i>Waypoint</i> dan <i>Loiter</i> pada Sistem Otonom	9
2.5. Indikator <i>Airspeed</i>	10
2.5.1 <i>Pitot Tube</i>	10
2.5.2 Sensor <i>Airspeed</i> dan Validasinya.....	11
2.6. Konsep Efisiensi Energi pada UAV Mode <i>Fixed-Wing</i>	13
2.7. Implikasi Terhadap Penelitian.....	14
BAB III PERANCANGAN SISTEM	15
3.1. Desain Sistem.....	15
3.1.1. Diagram Blok.....	15
3.1.1.1 Diagram Blok Sistem UAV	15
3.1.1.2 Diagram Blok <i>Ground Control Station (GCS)</i>	16

3.1.1.3 Diagram Blok Sub Sistem UAV mode <i>Fixed-wing</i>	18
3.1.2. Fungsi dan Fitur	19
3.2. Desain Perangkat Keras	19
3.2.1. Spesifikasi Komponen	21
3.3. Desain Perangkat Lunak	27
3.4. <i>Flowchart</i>	31
BAB IV HASIL DAN ANALISIS	33
4.1. Hasil Percobaan	33
4.1.1. Pengujian Sensor <i>Airspeed</i>	33
4.2. Analisis Pengujian Sistem.....	37
4.2.1. Pengujian Respon Throttle Terhadap <i>Airspeed</i>	37
4.2.2. Pengujian Efisiensi Energi	42
4.2.3. Perbandingan Efisiensi Dengan <i>Multirotor</i> Konvensional	44
4.3. Analisis Pengujian.....	46
4.3.1. Urgensi Penggunaan Sensor <i>Airspeed</i> Terhadap Kestabilan Throttle....	46
4.3.2. Selisih Efisiensi Energi UAV <i>Multirotor</i> dan <i>Quadplane</i>	47
4.3.3. Evolusi UAV	48
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN	49
5.1. Kesimpulan.....	49
5.2. Saran.....	50
DAFTAR PUSTAKA.....	51