

## INTISARI

Untuk memudahkan memonitoring sebuah kendaraan tanpa awak dibutuhkan antarmuka dengan manusia melalui komputer yang di integrasikan dengan *Global Positioning System* (GPS). Sistem monitoring ini dibuat melalui perangkat lunak Processing IDE. Dengan processing ini dapat di *upload* peta dari google maupun openstreet map yang di koneksikan dengan GPS yang ada pada *quadcopter*. Sistem monitoring yang dibuat juga dapat digunakan sebagai pemantauan posisi kemiringan *quadcopter* dengan *Inertial Measurment Unit* (IMU) *sensor* dan juga dapat mendeteksi objek di sekitar *quadcopter* dengan menggunakan sensor ultrasonik.

**Kata Kunci:** *Quadcopter*, Sistem Pemosisi Global, Processing IDE, IMU, Sensor Ultrasonik.

## ***ABSTRACT***

*To facilitate monitoring an unmanned vehicle, it requires an interface with humans through a computer that is integrated with a global positioning system (GPS). This monitoring system is created by Processing IDE software. With processing, you can upload maps from Google or Openstreet map that are connected with GPS on a quadcopter. The monitoring system created can also be used to as monitor the tilted position of quadcopter and can also detect objects around the quadcopter.*

**Keyword:** *Quadcopter, Global Positioning System, Processing IDE, IMU, Ultrasonic Sensor.*