

DAFTAR ISI

COVER...	i
HALAM JUDUL...	ii
HALAMAN PENGESAHAN...	iii
PERNYATAAN...	iv
KATA PENGANTAR...	v
DAFTAR ISI...	vii
DAFTAR GAMBAR...	ix
DAFTAR TABEL	xi
INTI SARI	xii
ABSTRACT	xiii
BAB I PENDAHULUAN	1
1. 1. Latar Belakang	1
1. 2. Rumusan Masalah	2
1. 3. Tujuan Penelitian	2
1. 4. Manfaat Penelitian	2
1. 5. Batasan Masalah	2
1. 6. Ruang lingkup Alat	3
1. 7. Sistematika Penulisan	3
BAB II LANDASAN TEORI	4
2. 1. Tinjauan Pustaka	4
2. 2. Dasar Teori	9
2.2.1. Kamera Gimbal	9
2.2.2. Arduino Mega 2560	10
2.2.3. Brushless Motor DC	13
2.2.4. <i>Driver</i> Motor L298N	16
2.2.5. Accelerometer	17
2.2.6. Gyro	17
2.2.7. Magnetometer	17
2.2.8. MPU9250	17
2.2.9. PID	18
2.2.10. Inter-Integrated Circuit (I2C)	21
2.2.11. Modul Power Supply	23
BAB III METODOLOGI PENELITIAN	25
3. 1. Diagram Alir Metode Penilitan	25
3. 2. Metode Penilitan	25
3.2.1. Perumusan Masalah	25
3.2.2. Penentuan Judul	26
3.2.3. Studi Literatur	26
3.2.4. Pembuatan Desain Perancangan Alat	26
3.2.5. Implementasi dan Pengujian Alat	26
3. 3. Peralatan Kerja	27
3.3.1. Alat Penelitian	27
3.3.2. Bahan Penelitian	28

3. 4. Perancangan Alat	30
3.4.1. Perancangan Perangkat Keras.....	33
3.4.2. Perancangan Perangkat Lunak.....	41
BAB IV DATA HASIL DAN PEMBAHASAN	52
4. 1. Hasil Perancangan Sistem.....	52
4. 2. Hasil Pengujian Alat	54
4.2.1. Hasil Pengujian Sumbu <i>Pitch</i>	54
4.2.2. Hasil Pengujian Sumbu Roll.....	56
4.2.3. Hasil Pengujian Sumbu Yaw	58
4. 3. Pembahasan Sistem Secara Keseluruhan.....	60
BAB V PENUTUP.....	63
5. 1. Kesimpulan	63
5. 2. Saran	63
DAFTAR PUSTAKA	65
LAMPIRAN.....	66