

DAFTAR ISI

HALAMAN JUDUL.....	ii
HALAMAN PENGESAHAN.....	iii
PERNYATAAN BEBAS PLAGIASI	iv
PRAKATA	v
DAFTAR ISI.....	vii
DAFTAR GAMBAR.....	ix
DAFTAR TABEL	xi
INTISARI	xii
ABSTRACT	xiii
BAB I PENDAHULUAN.....	1
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Rumusan Masalah	3
1.3 Batasan Masalah.....	3
1.4 Tujuan Penelitian	4
1.5 Manfaat Penelitian	4
1.6 Metodologi Penelitian	4
1.7 Sistematika Penulisan	5
BAB II TINJAUAN PUSTAKA.....	7
BAB III LANDASAN TEORI.....	11
3.1 UAV dan <i>Quadrotor</i>	11
3.2 AirSim.....	12
3.3 <i>Convolutional Neural Networks</i>	15
3.4 TensorFlow	18
3.5 <i>Reinforcement Learning</i>	18
3.6 <i>Q-Learning</i>	24
3.7 <i>Deep Q-Network</i>	27
3.8 <i>Policy Gradient</i>	30
3.9 <i>Hindsight Experience Replay</i>	31
BAB IV ANALISIS DAN PERANCANGAN MODEL	33
4.1 Analisis Perangkat Lunak	33
4.2 Rancangan Sistem	34
4.3 Rencana Pengujian Sistem	46

BAB V IMPLEMENTASI	48
5.1 Spesifikasi <i>Hardware</i> dan <i>Software</i>	48
5.2 Implementasi Sistem	48
5.3 Implementasi Pengujian	68
BAB VI HASIL DAN PEMBAHASAN	70
6.1 Hasil Pengujian	70
6.2 Perbandingan Pengujian	77
BAB VII PENUTUP	80
7.1 Kesimpulan	80
7.2 Saran	80
DAFTAR PUSTAKA	82