

DAFTAR ISI

HALAMAN PENGESAHAN	ii
PERNYATAAN BEBAS PLAGIASI.....	iii
KATA PENGANTAR.....	iv
DAFTAR ISI	vi
DAFTAR GAMBAR	vii
DAFTAR TABEL	viii
INTISARI.....	ix
ABSTRACT	ix
BAB I PENDAHULUAN	1
BAB II PROSES DESAIN DAN IMPLEMENTASI.....	3
II.1 Representasi Euler <i>Angle</i>	3
II.2 Representasi <i>Quaternion</i>	4
II.3 Model <i>Quadrotor</i>	7
II.3.1 Spesifikasi <i>Hardware</i>	7
II.3.2 Model Non-Linear <i>Quadrotor</i> dengan Representasi Euler <i>Angle</i>	10
II.3.3 Model Linear <i>Quadrotor</i> dengan Representasi Euler <i>Angle</i>	12
II.3.4 Model Linear <i>Quadrotor</i> dengan Representasi Euler <i>Angle</i>	13
BAB III HASIL DAN ANALISIS	18
III.1 Simulasi Model Non-Linear <i>Quadrotor</i> dalam Representasi Euler <i>Angle</i>	18
III.2 Simulasi Model Linear <i>Quadrotor</i> dalam Representasi Euler <i>Angle</i>	20
III.3 Simulasi Model Non-Linear <i>Quadrotor</i> dalam Representasi <i>Quaternion</i>	24
BAB IV PENUTUP.....	27
IV.1 Simpulan.....	27
IV.2 Saran	27
REFERENSI.....	28
LAMPIRAN-LAMPIRAN	30
LAMPIRAN L-1	31
LAMPIRAN L-2	55
LAMPIRAN L-3	122