



DAFTAR ISI

HALAMAN SAMBUL	ii
HALAMAN PENGESAHAN.....	iii
PERNYATAAN.....	iv
KATA PENGANTAR	vi
DAFTAR ISI.....	viii
DAFTAR GAMBAR	ix
DAFTAR TABEL.....	xi
INTISARI.....	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 Metodologi Penelitian.....	3
1.7 Sistematika Penulisan	3
BAB II TINJAUAN PUSTAKA	5
BAB III LANDASAN TEORI	7
3.1 <i>Unmanned Aerial Vehicle</i> dan <i>Hexarotor</i>	7
3.2 Pergerakan Dasar pada <i>Hexarotor</i>	8
3.3 Kendali PID (Proporsional, Integral, dan Derivatif).....	9
3.4 DMP (<i>Digital Motion Processing</i>).....	13
BAB IV ANALISIS DAN RANCANGAN PENELITIAN	14
4.1 Analisis Sistem.....	14
4.2 Rancangan Sistem Kendali	15
4.3 Rancangan Perangkat Keras	16
4.4 Rancangan Perangkat Lunak.....	18
4.5 Rancangan Pengujian.....	21
BAB V IMPLEMENTASI	24
5.1 Implementasi Perangkat Keras	24
5.2 Implementasi Kendali Aktuator	25
5.3 Implementasi Kendali PID.....	26
BAB VI HASIL ANALISIS DAN PEMBAHASAN	30
6.1 Hasil Pengujian Motor <i>Brushless</i>	30
6.2 Hasil Pengujian Kendali PID.....	31
BAB VII KESIMPULAN DAN SARAN	44
7.1 Kesimpulan	44
7.2 Saran	44
DAFTAR PUSTAKA	45
LAMPIRAN.....	46