

DAFTAR ISI

PERNYATAAN	ii
PRAKATA	iv
ABSTRACT	vi
INTISARI	vii
DAFTAR ISI	viii
DAFTAR GAMBAR	x
DAFTAR TABEL	xi
BAB I PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Perumusan masalah	2
1.3 Batasan Masalah	3
1.4 Keaslian penelitian	3
1.4.1 Algoritme pursuit untuk formasi UAV	3
1.4.2 Penghindaran halangan pada lintasan <i>Follower</i>	4
1.4 Kontribusi	4
1.5 Tujuan Penelitian	5
1.6 Manfaat Penelitian	5
BAB II TINJAUAN PUSTAKA DAN LANDASAN TEORI	6
2.1 Tinjauan Pustaka	6
2.2 Landasan Teori	9
2.2.1 Pesawat Tanpa Awak	9
2.2.2 Guidance law [38][39]	20
2.2.3 Algoritme Pursuit	23
2.2.3 Metode Potential Field	28
BAB III METODOLOGI	31
3.1 Alat dan Bahan	31
3.2 Jalannya Penelitian	33
3.3 Perancangan Sistem	34
3.4 Lintasan sederhana	34
3.4.1 Leader – Follower	35
3.4.2 Leader – Follower – Obstacles	36
3.5 Lintasan Kontinu	36
3.6 Implementasi Sistem	37
3.7 Metode Analisa	40
BAB IV HASIL DAN PEMBAHASAN	41
4.1 Leader-Follower Lintasan Sederhana	41
4.1.1 Lintasan Garis Lurus Tunggal	41
4.1.2 Lintasan Garis Lurus Jamak	44
4.1.3 Lintasan Kurva Tunggal	47

4.1.4	Lintasan Kurva Jamak	52
4.2	Leader-Follower-Obstacles Lintasan Sederhana	55
4.2.1	Lintasan Garis Lurus Tunggal	55
4.2.2	Lintasan Garis Lurus Jamak	57
4.2.3	Lintasan Kurva	59
4.3	Leader-Follower-Obstacles Lintasan Kontinu	60
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN		62
5.1	Kesimpulan	62
5.2	Saran	62
DAFTAR PUSTAKA		64
LAMPIRAN		1