

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	i
LEMBAR PERNYATAAN	ii
ABSTRAK	ii
<i>ABSTRACT</i>	iv
KATA PENGANTAR	v
DAFTAR ISI	vi
BAB I PENDAHULUAN	
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Rumusan Masalah	2
1.3 Batasan Masalah	2
1.4 Tujuan Penulisan	2
1.5 Manfaat Penulisan	2
1.6 Posisi Penelitian (<i>State of the Art</i>)	3
1.7 Kerangka Berfikir	5
1.8 Sistematika Penulisan	6
BAB II KAJIAN PUSTAKA	
2.1 Sistem Kontrol	8
2.2 <i>Unmanned Aerial Vehicle</i>	9
2.3 <i>Autolanding</i>	10
2.4 <i>Quadcopter</i>	11
2.5 Mikrokontroler	12
2.6 Arduino	13

BAB III METODOLOGI PENELITIAN

3.1 Studi Literatur	15
3.2 Identifikasi Masalah	15
3.3 Analisis Kebutuhan	15
3.4 Penentuan Spesifikasi Awal	16
3.5 Analisis Data	16
BAB IV PERANCANGAN DAN IMPLEMENTASI	
4.1 Perancangan	17
4.1.1 Perancangan <i>Hardware</i>	17
4.1.1.1 Perancangan <i>Frame Board</i>	18
4.1.1.2 Mekanisme Kerja Sistem	20
4.1.1.3 Diagram Alir Sistem Sensor	21
4.1.2 Perancangan <i>Software</i>	22
4.1.2.1 Perancangan Program Menampilkan Jarak	22
4.2 Implementasi Sistem	23
4.2.1 Implementasi <i>Hardware</i>	23
4.2.1.1 Rangkaian Kontroler	24
4.2.1.2 Rangkaian Sensor	24
4.2.2 Implementasi Program (<i>software</i>)	25
4.2.2.1 Program Menampilkan Jarak	25
BAB V PENGUJIAN DAN ANALISIS	
5.1 Pengujian	28
5.1.1 Pengujian Respon Motor	28
5.1.2 Pengujian Keakuratan Jarak	29
5.1.3 Pengujian Keseluruhan	30
5.2 Analisis Sistem	32
BAB VI KESIMPULAN DAN SARAN	
6.1 Kesimpulan	34

6.2 Saran34
DAFTAR PUSTAKA35



uin

UNIVERSITAS ISLAM NEGERI
SUNAN GUNUNG DJATI
BANDUNG