

DAFTAR ISI

	Halaman
HALAMAN SAMPUL	i
HALAMAN PERNYATAAN ORISINALITAS	ii
HALAMAN PENGESAHAN	iii
KATA PENGANTAR	iv
HALAMAN PERNYATAAN PERSETUJUAN PUBLIKASI SKRIPSI UNTUK KEPENTINGAN AKADEMIS	v
ABSTRAK	vi
DAFTAR ISI	viii
DAFTAR GAMBAR	x
DAFTAR TABEL	xii
DAFTAR LAMPIRAN	xii
BAB 1 : PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Rumusan Masalah	1
1.3 Ruang Lingkup Kajian	1
1.4 Tujuan	2
1.5 Sistematika Penulisan	2
BAB 2 : TINJAUAN PUSTAKA	4
2.1 Konsep Titik Berat	4
2.2 <i>Auto-leveling</i>	4
2.3 Jenis-jenis Atap	5
2.4 <i>Quadcopter</i> dan Prinsip Kerjanya.....	7
2.5 Gyroscope	8
2.6 Motor Servo	10
2.7 Mekanisme	12
2.7.1 <i>Power Screw</i>	12
2.7.2 <i>Rack and Pinion</i>	12
2.8 Rumus Analisis <i>Power Screw</i>	13

BAB 3	: METODOLOGI PENELITIAN	15
	3.1 Diagram Alir Perancangan.....	15
	3.2 Konsep-konsep <i>Frame Drone</i>	17
	3.3 Desain <i>Auto-leveling Frame Drone</i>	18
	3.4 Analisa <i>Power Screw</i>	21
	3.5 Diagram Kinematik.....	25
	3.6 Sistem Kontrol <i>Auto-Leveling Frame Drone</i>	26
	3.7 Kondisi <i>Frame</i> pada Beberapa Kemiringan.....	28
BAB 4	: ANALISIS.....	31
	4.1 Analisis.....	31
BAB V	: PENUTUP.....	34
	5.1 Kesimpulan	34
	5.2 Saran.....	35
DAFTAR PUSTAKA	36
LAMPIRAN	38

