RANCANG BANGUN SISTEM MEKANISME QUADCOPTER PADA DRONE DUA MEDIA

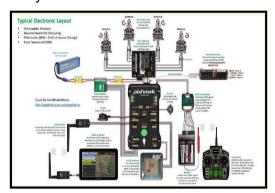


Nama : Jaka Permana Pangkat/Korp/NRP : Serka Nav 114897

Prodi : D III Teknik Elektronika Angkatan XIII

Deskripsi

Drone *Quadcopter* mampu bermanuver di udara hingga 500 meter sehingga memudahkan mencari informasi data musuh di daerah operasi dan juga dapat meminimalisir kerugian personil. Drone ini, merupakan hasil gabungan antara desain teknologi *Autonomus Quadcopter* dan ROV (*Remotely Operated Vehicle*) serta dapat dikendalikan menggunakan remote control dengan navigasi GPS yang bisa bergerak dan menyelam di dalam air.



Gambar 1. Rangkaian Sistem



Gambar 2. Uji Coba



Gambar 3. Racang bangun drone

No	PPM (us)	Tegangan (V)	Arus (I)	Daya (W)	Thrust (gr)	Eff (Gr/W
1	1050	11.12	0.05	0.556	0	0.00
2	1100	11.12	0.24	2.669	65	24.35
3	1150	11.12	0.56	6.227	80	12.8
4	1200	11.12	0.86	9.563	104	10.8
5	1250	11.12	1.11	12.343	136	11.0
6	1300	11.11	1.75	19.443	203	10.4
7	1350	11.11	2.36	26.220	288	10.9
8	1400	11.11	3.72	41.329	390	9.4
- 9	1450	11.1	4.56	50.616	489	9.6
10	1500	11.09	5.46	60.551	518	8.5
11	1550	11.08	6.14	68.031	559	8.2
12	1600	11.07	6.72	74.390	598	8.0
13	1650	11.07	7.03	77.822	656	8.4
14	1700	11.07	8.17	90.442	698	7.7
15	1750	11.06	8.85	97.881	748	7.6
16	1800	11.05	10.03	110.832	804	7.2
17	1850	11.05	10.71	118.346	850	7.1
18	1900	11.04	11.8	130.272	916	7.0
19	1950	11.02	12.8	141.056	941	6.6
20	2000	11	14.19	156.09	1018	6.5



Gambar 4. Hasil pengujian