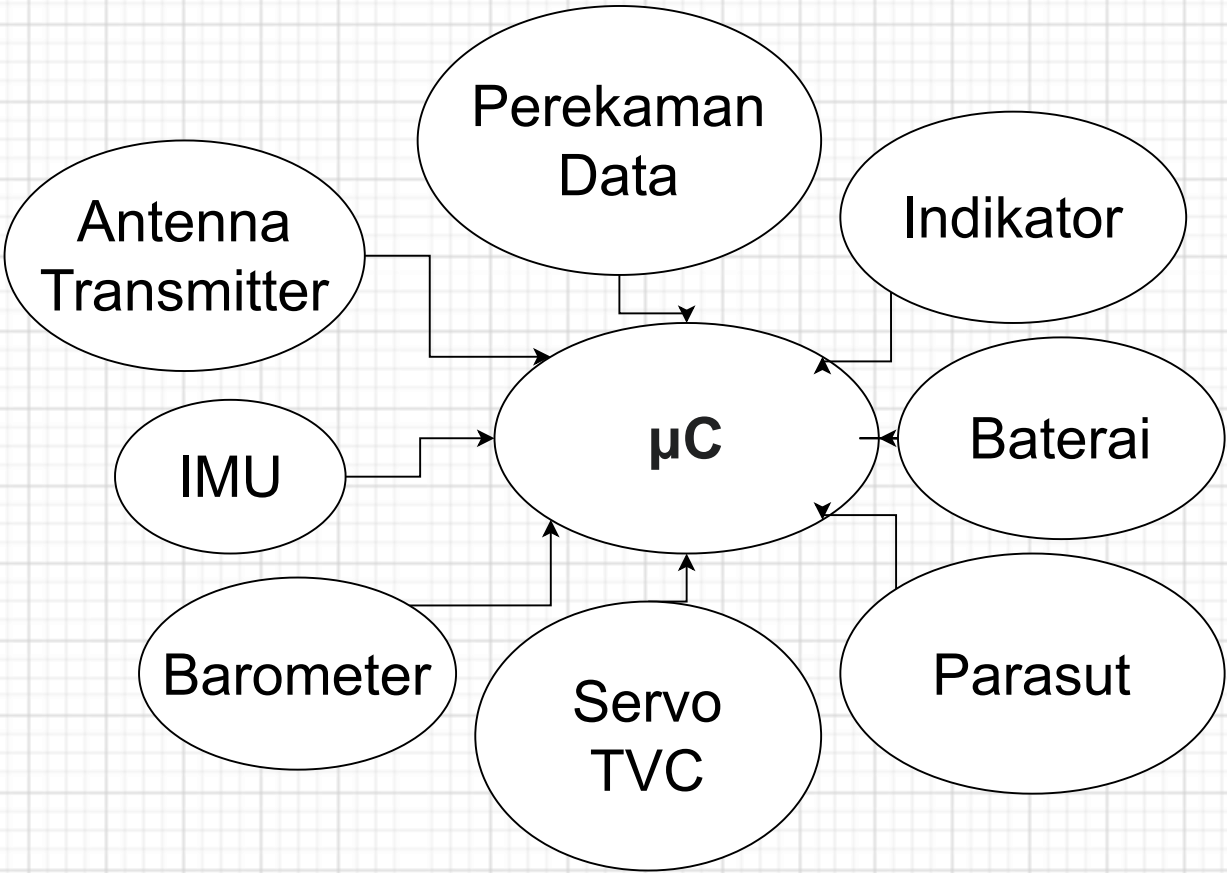
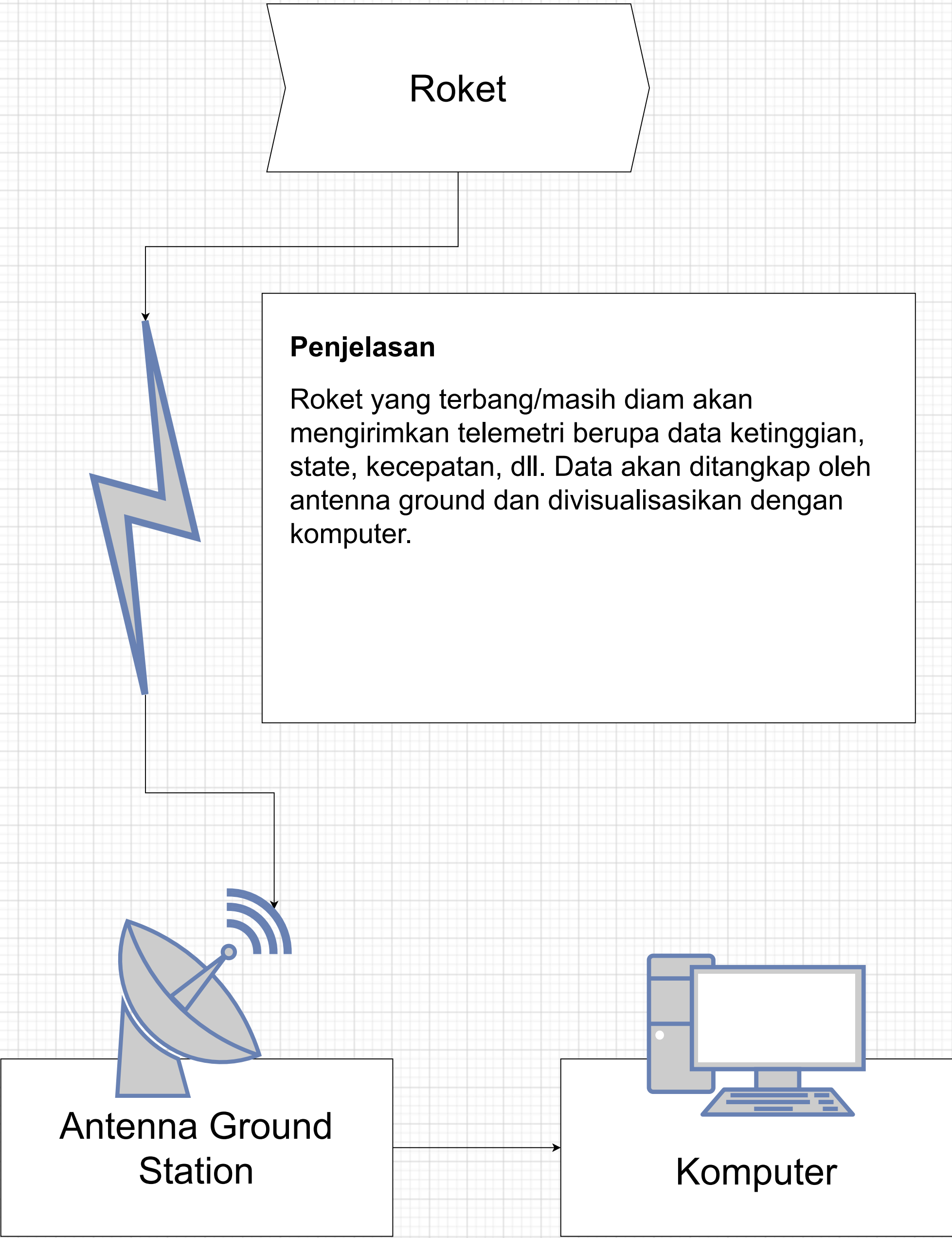


# Konsep Dasar Bagian Roket

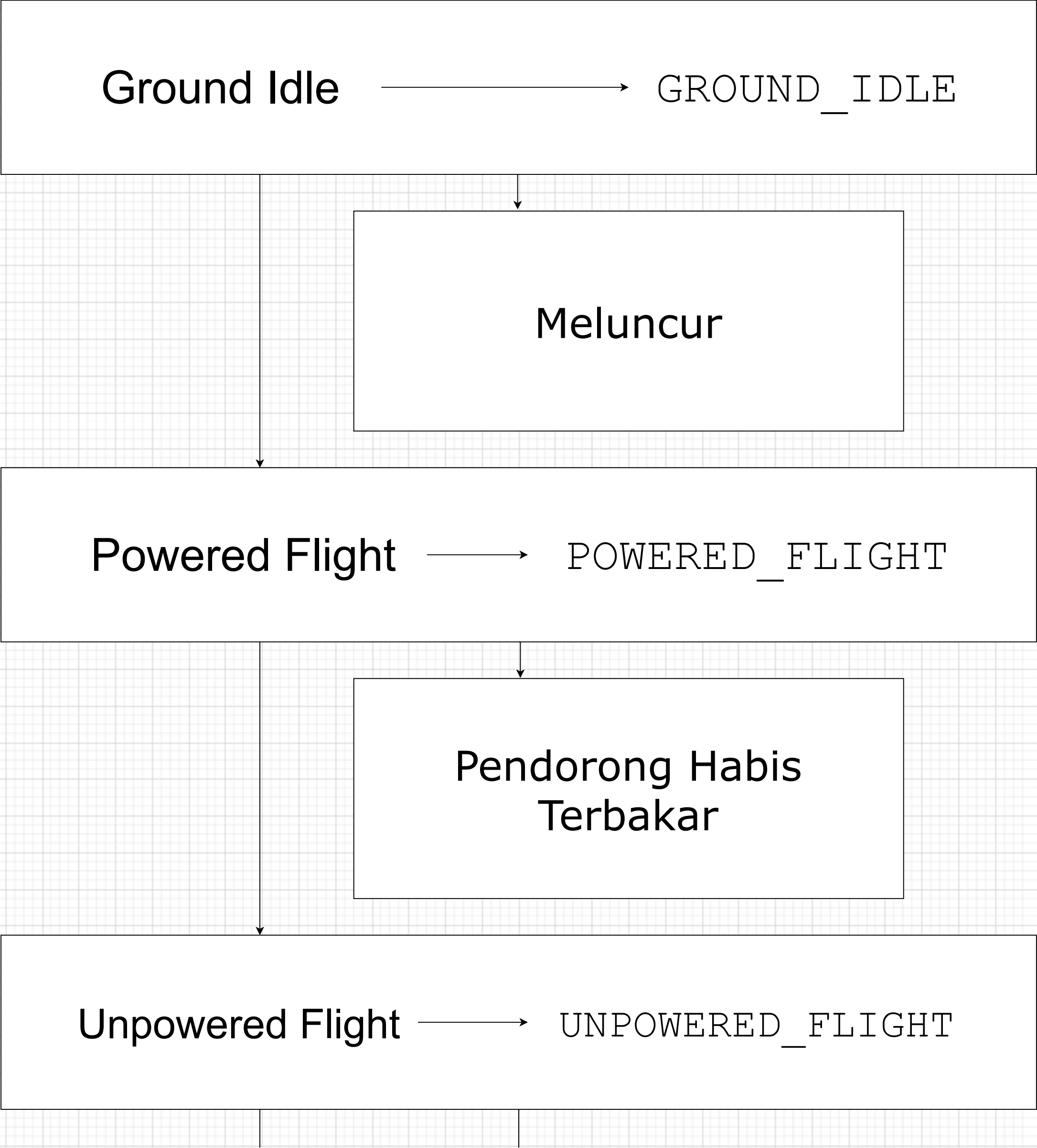




# Komunikasi Roket dengan Ground Station



# Software State



*Apogee* (Titik Tertinggi)

Ballistic Decent

BALLISTIC\_DECENT

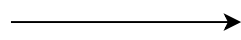
Melepaskan Parasut

Chute Decent

CHUTE\_DECENT

Ketinggian <5m AGL  
(Above Ground Level)

Landing / Safe



LANDING

## Penjelasan

Software state berguna mengindikasikan di keadaan apa suatu software berada, dan state tersebut digunakan untuk melakukan event tertentu dan mengganti statenya ketika suatu keadaan terpenuhi.

Dalam hal ini, software yang nantinya akan digunakan oleh arduino menggunakan state untuk mengetahui hal apa yang harus dilakukan. Setidaknya ada 6 state yang dapat digunakan untuk penerbangan roket tersebut.

## Contoh Kode Sederhana Deklarasi State

```
enum State {  
    GROUND_IDLE,  
    POWERED_FLIGHT,  
    UNPOWERED_FLIGHT,  
    BALLISTIC_DECENT,  
    CHUTE_DECENT,  
    LANDING  
}
```