

## **ABSTRAK**

### **PENGUJIAN WAYPOINT *FOLLOWING* PADA PESAWAT UAV *FIX WING* JENIS *CESSNA***

Oleh

Haris Hasyari

*Unmanned Aerial Vehicle (UAV) adalah kendaraan terbang tanpa awak, yang biasanya digunakan untuk berbagai tujuan sipil, profesional dan militer. Saat ini UAV telah melakukan banyak penggunaan untuk pembelajaran, pengambilan gambar area bencana, untuk area pemotretan atau bahkan melakukan misi pengeboman.*

*Pixhawk adalah proyek perangkat keras terbuka independen yang bertujuan untuk menyediakan standar untuk desain perangkat keras autopilot berkualitas tinggi dan murah untuk komunitas akademis, hobi, dan pengembang.*

*Dalam hal ini, penulis mengambil sistem take off dan landing otomatis. Konfigurasi perangkat lunak adalah instalasi firmware, kalibrasi sensor dan pengaturan nilai Proportional Integrative Derivative (PID).*

*Hasil yang diinginkan selama proses dapat dilihat dari uji terbang Auto take off dan landing dapat dilakukan. Untuk melaksanakan proses perbaikan dilakukan dengan benar seperti proses instalasi, proses, proses tuning PID dan juga tes manual dan manual dalam kondisi terbang.*

*Kata kunci : Unmanned Aerial Vehicle (UAV), Pixhawk Mission planner*