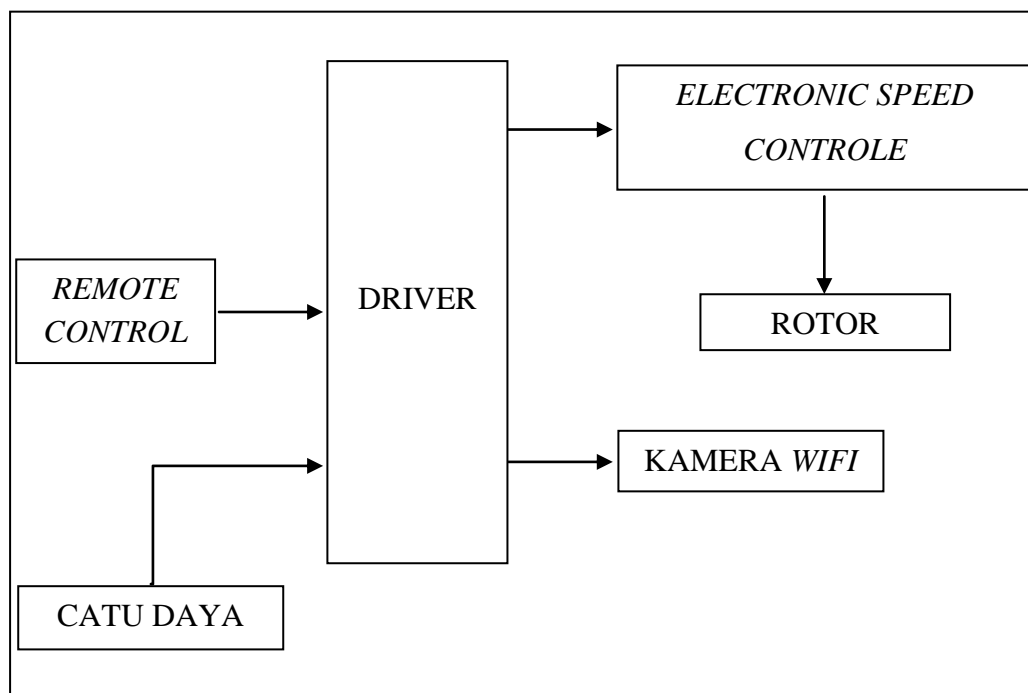


BAB III PEMODELAN SISTEM

Pada BAB III ini, penulis akan membahas mengenai pemodelan sistem yang dirancang penulis pada alat pemantau bencana alam menggunakan kamera *wifi* dengan alat *quad copter* dan setiap kegiatan yang dilakukan pada perancangan pengerjaan alat ini.

A. DIAGRAM BLOK SISTEM

Pada gambar 3.1 merupakan blok diagram dari perancangan alat pemantau bencana alam menggunakan kamera *wifi* dengan alat *quad copter* yang dirancang sedemikian rupa sesuai dengan kebutuhan pembuatan alat ini.



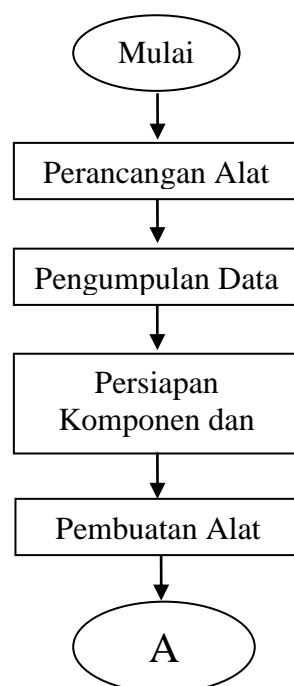
Gambar 3.1 Blok Diagram Perancangan

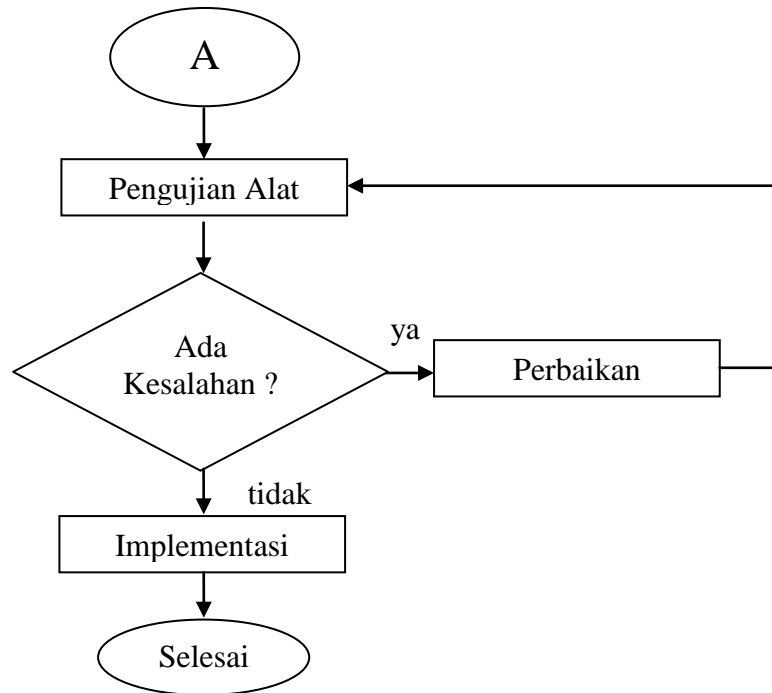
1. Catu daya berfungsi sebagai sumber tegangan utama untuk *mensupply* komponen komponen yang digunakan pada *quad copter*, yang digunakan pada perancangan tugas akhir ini sebagai pengganti sumber utama Perusahaan Listrik Negara (PLN) adalah baterai kotak jenis lipo.

2. *Remote Control* digunakan sebagai pengendali dan sebagai *input* pada alat yang dibuat oleh penulis.
3. Driver atau *flight controller* pada alat ini merupakan otak dari kinerja keseluruhan, mulai dari penyettingan kestabilan alat sampai pengoperasian alat pada saat menghidupkan alat ini.
4. *Electronic Speed Control (ESC)* berfungsi sebagai pengatur kecepatan rotor pada pengerjaan alat ini.
5. Rotor pada *quad copter* berfungsi untuk meutar baling baling dengan kecepatan yang stabil sesuai dengan penyettingan agar dapat terbang di udara.
6. Kamera *wifi* digunakan untuk melihat sebuah subjek secara jarak jauh pada saat di udara.

B. FLOWCHART Pengerjaan

Pada gambar 3.2 merupakan flowchart dari perancangan alat pemantau bencana alam menggunakan kamera *wifi* dengan alat *quad copter* pada pengerjaan tugas akhir ini.





Gambar 3.2 Flowchart Pengerjaan Alat