LAMPIRAN

Lampiran 1 Penginstallasian *Pixhawk Hexacopter*

Mission Planner > Setup > Install Firmware (Pilih tipe *drone* yang di gunakan)
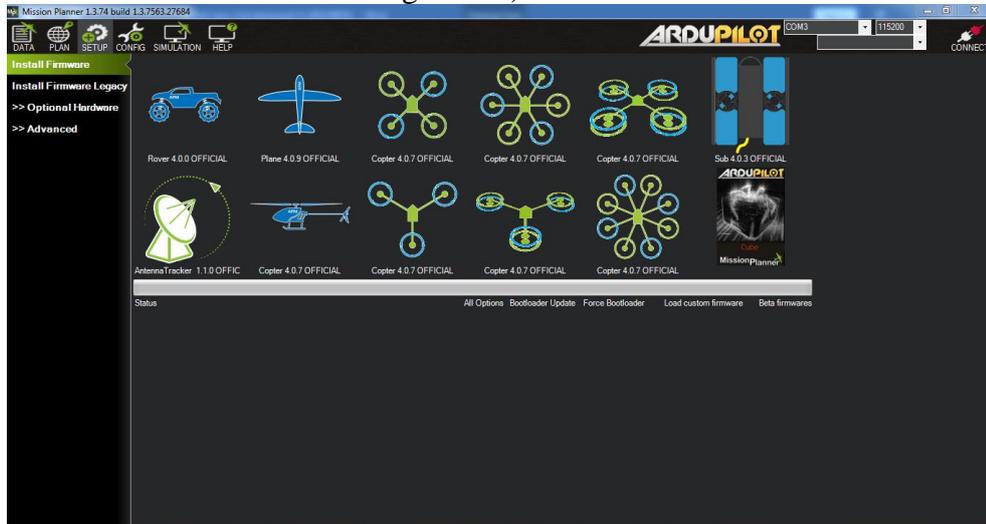

Hexacopter > Masuk ke Menu Platform > Pilih Jenis MicroComputer yang di gunakan (*Pixhawk*) > *download > Complete*
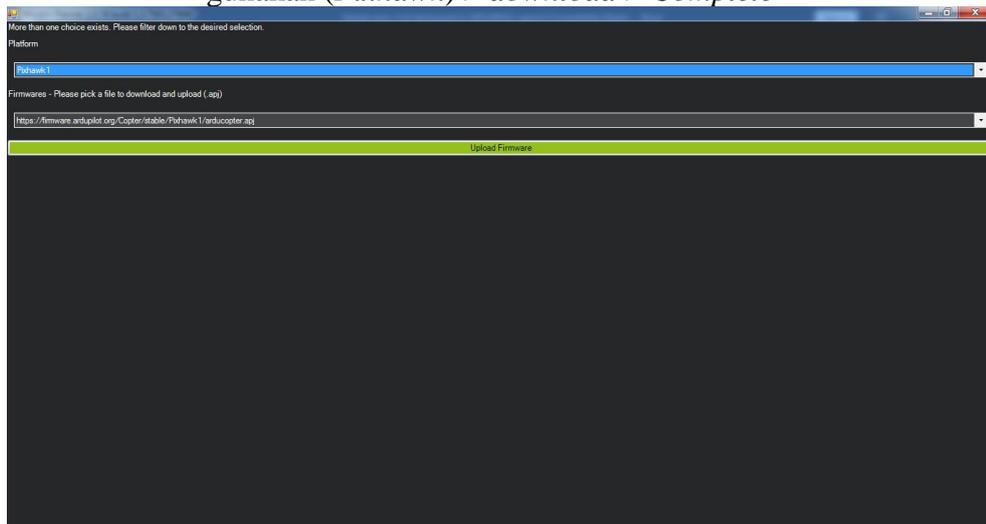
Lampiran 2 Kalibrasi *Drone*

Connect *Pixhawk* ke tools *Mission Planner > Mandatory Hardware > Frame Type* pilih jenis *drone* yang digunakan (*Hexacopter* X)
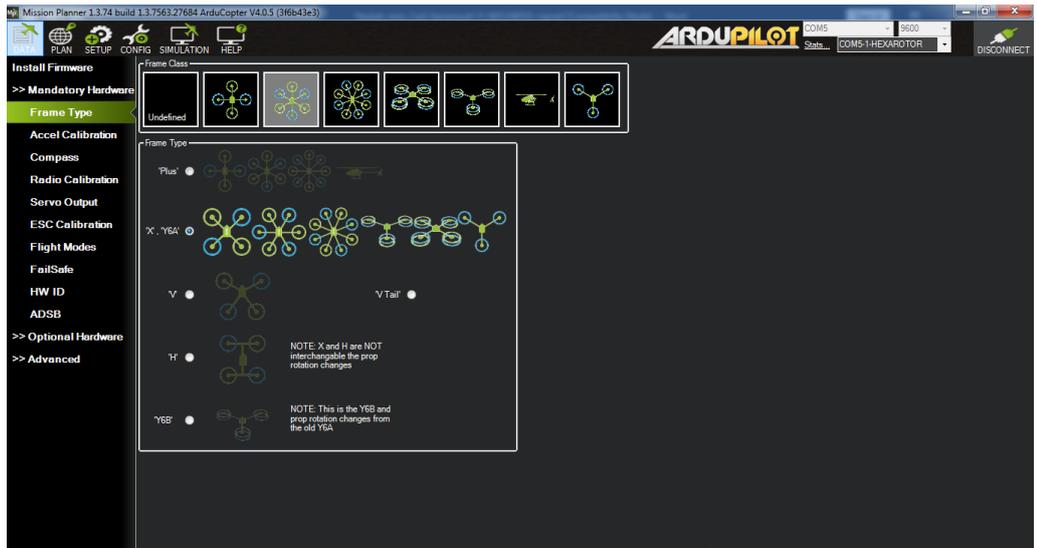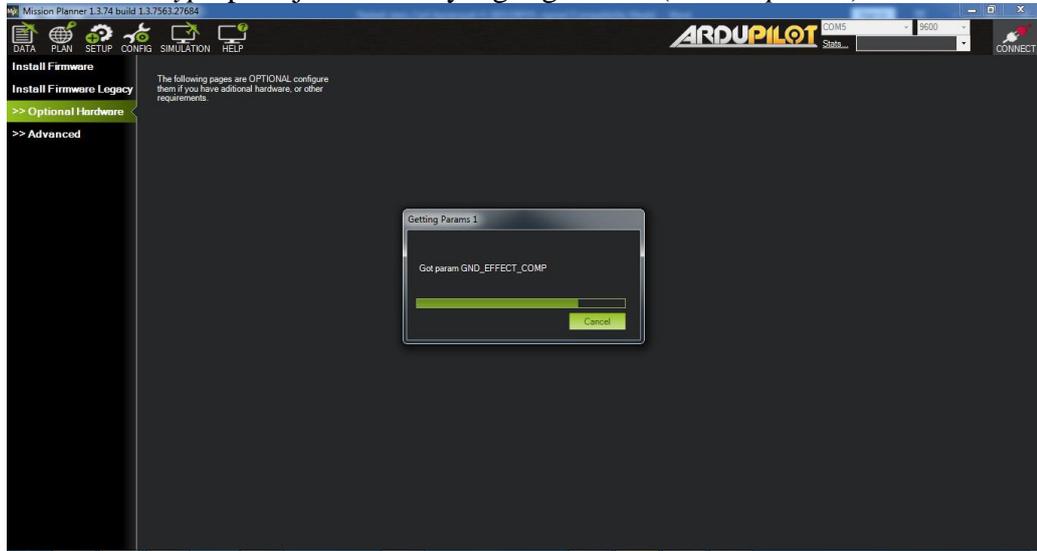
Menu *Accel Calibration* (menerapkan akselerasi *drone*) > *Calibrate Accel* > Lakukan Kalibrasi dengan semua arah : rata, di sisi kanan, sisi kiri, *drone* ke bawah, *drone* ke atas dan di punggungnya
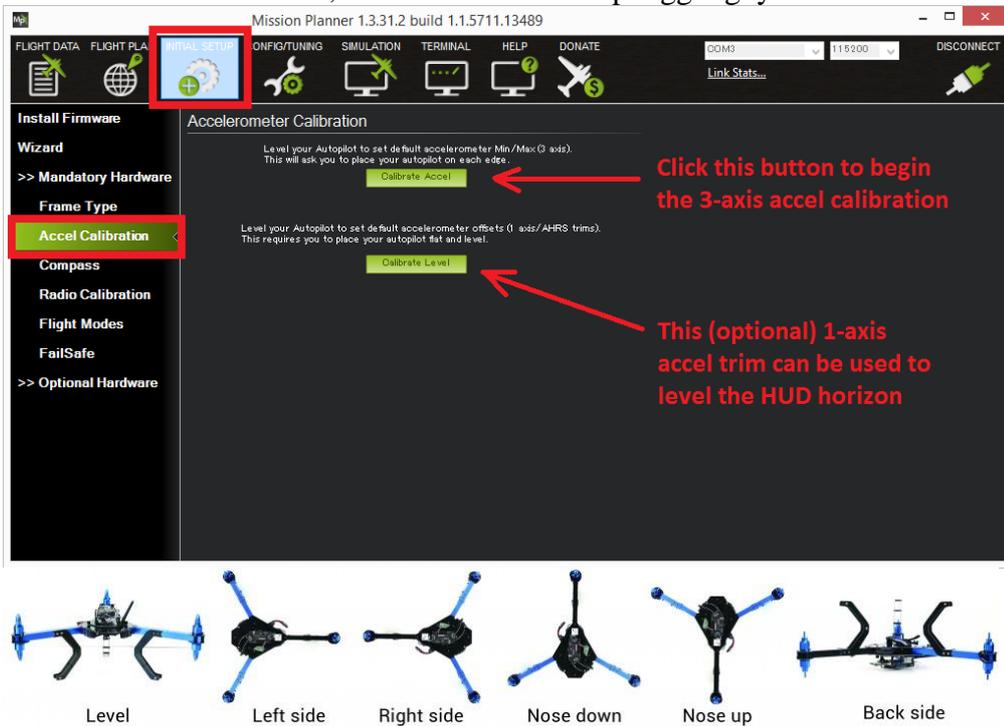
Menu *Compass* (Akselerasi GPS terhadap Microcomputer) > *Start* > lakukan gerakan memutar kesemua arah pada drone hingga peringatan *Complete* muncul.
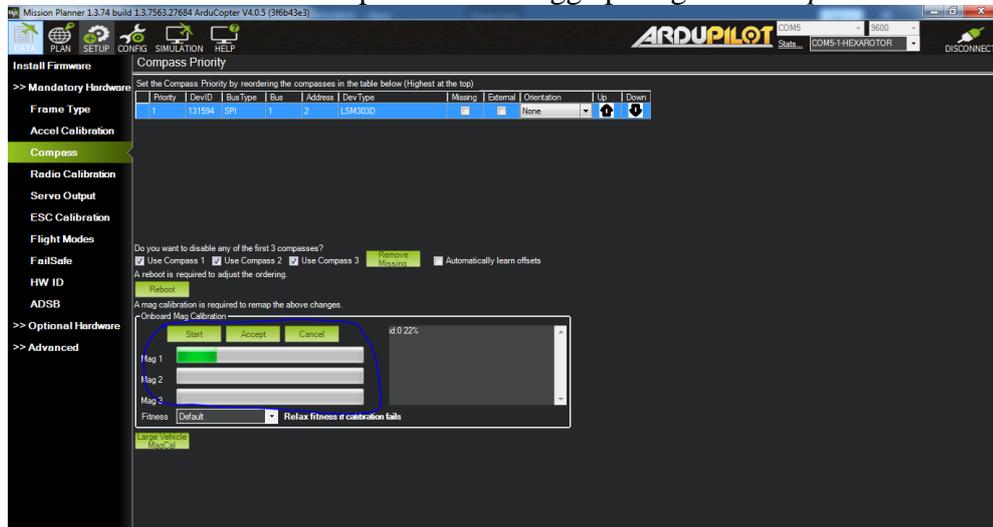
Menu *Radio Calibration* (Kalibrasi *Remote Control*) Koneksikan RC pada Drone > *Calibrate Radio* > Gerakan semua tombol yang ada pada *remote control* > Save > Complete

Menu *Fligtht Modes* (Sistem Penerbangan yang digunakan) > *Flight Mode* 1-6 gunakan Loiter/RTL > S*ave Modes > Complete*.