Petunjuk Pengoperasian Alat

1. Periksalah seluruh rangkaian dan komponen yang terpasang, pastikan semua terpasang dengan baik.
2. Hidupkan *remote control* terlebih dahulu dengan menekan switch on ke atas.
3. Hidupkan *quadcopter* dengan menghubungkan rangkaian ke *batteray* yang sudah terpasang pada *frame*.
4. Pilihlah *mode* penerbangan yang diinginkan, ataukah *stabilize*, *althold* atau *loiter*. Jika mode *loiter* yang dipilih maka harus menunggu sampai GPS terhubung ke satelit ditandai dengan lampu biru menyala tanpa berkedip.
5. Lakukan proses *armed* dengan posisi tombol *throttle* kebawah dan *rudder* kekanan. Jika berhasil maka lampu merah dan biru berkedip dengan cepat secara bergantian.
6. Lakukan penerbangan dengan mengerakkan throttle keatas secara perlahan diikuti tombol yang lain sebagai keseimbangan.
7. Jika alarm batre berbunyi bearti batteray sudah tidak memungkinkan lagi untuk melakukan penerbangan.
8. Lakukan landing secara perlahan dengan menurunkan throttle secara perlahan diikuti dengan tombol lain keseimbangan.
9. Lakukan proses disarmed dengan menekan throttle kebawah diikuti dengan rudder kekiri.

DAFTAR ISTILAH ASING

Accelerometer	:	Sensor pada APM yang berfungsi mengukur dan mempertahankan orientasi pergerakkan.
AHRS	:	*Attitude Heading Reference System* (Intergrasi dari berbagai perpaduan sensor)
Aileron	:	Tombol gerakkan kekiri dan kekanan.
Bind	:	penentu terkoneksinya antara *transmitter* dan *receiver*.
Camera	:	Komponen tambahan sebagai pengambilan gambar atau video saat *quadcopter* terbang
CCW	:	*Counter Clock wise* (Perputaran berlawanan arah jarum jam)
CH-5	:	Tombol pemilihan *mode* penerbangan
Compass	:	Alat untuk menentukan arah hadap *quadcopter* dan gerak *yaw* dalam sensor *gyroscope*
CW	:	*Clock wise* (Perputaran searah jarum jam)
EDB	:	*(Electronic Distribution Board)* adalah pembentuk rangkaian pararel dari *battery* ke ESC (*Electronic speed Control)*
Elevator	:	Tombol gerakkan maju dan mundur
ESC	:	*(Electrical Speed Control)* adalah Komponen yang memperbesar arus dari *batteray* ke *bruhless* motor.
Failsafe	:	Konfigurasi untuk mengantipasi kehabisan *batteray* pada *remote control*.
Fligh Control APM	:	Pusat kendali yang melakukan pengolahan data untuk terbang (otak *quadcopter*)
Frame	:	Bingkai berbentuk X (silang) sebagai tempat peletakkan komponen-komponen.
Geo Fance	:	Konfigurasi yang membatasi tinggi dan gerak *quadcopter*.

GPS	:	Sensor jaringan satelit yang menentukkan posisi *quadcopter*.
Gyroscope	:	Sensor pada APM yang berfungsi mengukur dan mempertahankan oreientasi dengan 3 sumbu axis.
Hold position	:	Sifat GPS yang mempertahankan posisi dengan satelit.
Lippo	:	Baterai yang digunakan sebagi sumber tegangan utama
Mission Planner	:	Perangkat lunak untuk melakukan pengaturan dan kalibrasi APM.
Mode Loiter	:	Mode terbang *quadcopter* dengan kestabilan yang baik
Mode Stablize	:	*Mode* yang paling umum digunakan. Pada *mode* ini *quadcopter* dapat bergerak leluasa sesuai keinginan penguna
MOSFET	:	(*Metal Oxide Semiconductor Field Effect Transistor*) untuk mengendalikan kecepatan motor *brushless*
Motor Bhrushless	:	Jenis motor DC yang memiliki dua arah perputaran.
Multicopter	:	Pengembangan dari *helicopter* yang hanya memiliki sebuah *rotor*
Pitch	:	Gerak ini dapat dilakukan dengan menambah atau mengurangi kecepatan salah satu *propeller*, yang depan atau yang belakang
Power SW	:	Tombol untuk menghidup dan mematiakn *remote control*.
Propeller	:	Baling baling yang berputar sebagai pemberi daya angkat untuk terbang
PWM	:	*(Pulse Width Mudulation)* adalah modulasi dengan metode lebar pulsa
quadcopter	:	Sebuah pesawat tanpa awak yang memiliki empat buah motor.
Receiver	:	Sebagai penerima perintah yang diberikan oleh *transmitter*
Remote Control	:	Pusat kendali *quadcopter* dengan memanfaatkan

gelombang radio 2.4 GHz

Roll	:	Gerak ini dapat dilakukan dengan menambah atau mengurangi kecepatan salah satu *propeller* yang kiri atau yang kanan
Rudder	:	Tombol penentu arah menghadap *quadcopter*
Throttle	:	Tombol yang memberikan Gerakan ini naik atau turun kecepatan semua *propeller* dalam jumlah yang sama.
Transmitter	:	Bagian *remote control* memberikan perintah yang dikendalikan penguna
Yaw	:	Gerak ini dapat dilakukan dengan menambah atau mengurangi *propeller* depan belakang dan kanan kiri secara bersama