

DAFTAR PUSTAKA

- [1]. Nurmajid Setyasaputra,(2014) Platform *Unmaned aerial vehicle* untuk *aerial photography*.
- [2]. Rahmat Hidayat (2014), Rancang Bangun Sistem Penstabil Kamera Untuk Foto Udara Berbasis Wahana Udara Quadcopter.
- [3]. Irawan, Gatot. (2012). Perancangan Sistem Komunikasi untuk Pemantauan Area Bencana dengan Menggunakan Kamera Video pada Pesawat Tanpa Awak.
- [4]. Yusuf, Zam dan Ali Fatoni (2012), Perancangan dan Implementasi Kontroler PID untuk Autonomus Moving Forward Manuever pada Quadcopter, Jurnal Teknik POMITS Vol. 1, No. 1, halaman (1-6).
- [5]. Vidi Rahman Alma'I (2015), Aplikasi Sensor Accelerometer Pada Deteksi Posisi. Jurusan Teknik Elektro, Fakultas Teknik, Universitas Diponegoro.
- [6]. Rois' ,Am. A., Pengaturan Posisi Motor Servo DC Dengan Menggunakan Metode *Fuzzy Logic*. Skripsi Jurusan Teknik Elektronika, Politeknik Elektronika Negeri Surabaya, Surabaya.
- [7]. Bendri Setiadi SiregarAnalisa Logika Fuzzy Sebagai Metode Kendali pada Mesin Pencampuran Zat Cair.2014
- [8]. Piter,Jan.(2013), Reading a IMU Without Kalman: The Complementary Filter.
- [9]. Rizki Birmata, Balancing Robot Menggunakan Metode Kendali Propersional Integral Derivatif. Prodi Elektronika dan Instrumentasi, FMIPA, UGM Yogyakarta.
- [10]. Arya Adi Saputra, Rancang Bangun Quadcopter Untuk Pemantauan Karbon Monoksida di Udara. Jurusan Ilmu Komputer dan Elektronika, FMIPA, UGM, Yogyakarta.
- [11]. Peter Winardi, Rancang Bangun Sistem Kendali Kamera Pada Quadcopter Berbasis Android. Program Studi Teknik Komputer, AMIK MDP, Palembang.
- [12]. Hendi Wicaksono , Self Stabilizing 1 Axis QuadCopter Using T2-Fuzzy Controller, Jurusan Teknik Elektro, Universitas Surabaya.