

## DAFTAR PUSTAKA

1. Yuliansyah, Rendy. 2011. *Desain dan Implementasi Kontroler PID untuk Glide-Scope Tracking pada Fixed-Wing UAV (Unmanned Aerial Vehicle)*. Surabaya: Jurusan Teknik Elektro, Institut Teknologi Sepuluh Nopember.
2. Kardono, Rusdhianto. E. AK, Ali, F. 2012, "Perancangan dan Implementasi Sistem Pengaturan Optimal LQR untuk Menjaga Kestabilan Hover pada Quadcopter", *Jurnal Teknik ITS* Vol. 1, No.1, Hal 7-13.
3. Whanindra. K, Rusdhianto. E. AK, Eka, I. 2012, "Perancangan dan Implementasi Kontrol Fuzzy-PID pada Pengendalian Take-off Quadcopter UAV", *Jurnal Teknik POMITS* Vol. 1, No.1, Hal 1-6.
4. Seto P., Ardy. Katjuk. A., Joko.S. 2012, "Perancangan dan Implementasi Sistem Kendali PID untuk Pengendalian Gerakan Hover pada UAV Quadcopter", *Jurnal Teknik POMITS* Vol. 1, No.1, Hal 1-5.
5. Domingues, J. M. (2009). *Quadrotor prototype*. Master's Thesis, Universidad Técnica de Lisboa, Instituto Superior Técnico, Lisboa.
6. Lukmana, M. Arifudin, Nurhadi, Hendro, (2011), *Rancang Bangun Unmanned Aerial Vehicle (UAV) Empat Baling-baling (Quadrotor-Arducopter)*, fakultas Teknologi Industri, Institut Teknologi Sepuluh November (ITS).
7. Bouabdallah, Samir dkk. 2008. *Design and Control of an Indoor Micro Quadrotor*. Lausanne: Swiss Federal Institute of Technology.
8. Tandil, Dhanny. Sharon M. S., Ivander. Wilyanto, Yansen. 2012. *Pengaplikasian Kalman Filter Dan Kendali PID Sebagai Penyeimbang Robot Roda Dua*, Jakarta: Universitas Bina Nusantara.
9. Jepry, (2010), *Perancangan Pengendali PID pada Proportional Valve*, Departemen Teknik Elektro Universitas Indonesia.
10. Hamid, M. Imran, Saputra, Edy. 2010. *Implementasi Sistem Kendali Berbasis Logika Fuzzy Pada Pengendalian Eksitasi Generator*.
11. Zulhamdi. 2006. *Simulasi Hybrid PI-Fuzzy Kontroler pada Sistem Weight Feeder Conveyor*. Tugas Akhir Jurusan Teknik Elektro UNAND. Padang.

12. *Handout* Mata Kuliah *Artificial Intelligence*. Teknik Elektro Fakultas Universitas Widyagama Malang.
13. Bachri M., H. Samsul. 2004. *Sistem Kendali Hybrid PID-Logika Fuzzy Pada Pengaturan Kecepatan Motor DC*, Makara, Teknologi, Vol. 8, No.1, April 2004: 25-34, Teknik Elektro, Jember: Universitas Jember.
14. (2015, Februari 15). Arduino Due. Retrieved from <http://arduino.cc/en/Main/arduinoBoardDue>
15. Kusuma W., Sastra. 2014. *Bab III Filter Pasif*, Diktat Elektronika I. FISIKA FMIPA UI.
16. Talok, Anton. Reigton H., John. 2013. *Sistem Penyetimbang Helikopter Empat Baling-Baling Menggunakan Mekanisme PID*, Jakarta: Universitas Bina Nusantara.
17. Alegiacco. (2011, September 25). *Kalman filter vs Complementary filter*. Retrieved from robottini: <http://letsmakerobots.com/node/29121>
18. Hamid, M. Imran, Saputra, Edy. *Implementasi Sistem Kendali Berbasis Logika Fuzzy Pada Pengendalian Eksitasi Generator*.
19. Reza N., Muhammad. Lukman C., Felix. 2013. *Pengendali Kecepatan Motor DC Brushless Menggunakan Microcontroller AVR*, Jakarta: Universitas Bina Nusantara.
20. Dharmawan, Abe. (2009). *Pengendali Motor DC Brushless Dengan Metode PWM Sinusoidal Menggunakan ATmega16*. Skripsi S1. Universitas Indonesia, Jakarta.
21. Chmelar, Pavel. 2011. *Building And Controlling The Quadrocopter*. Number 5, Vol. VI, December 2011.