

DAFTAR PUSTAKA

- Adriansyah, A. 2007. *Dasar-Dasar Kestabilan Sistem*. Jakarta: Pusat Pengembangan Bahan Ajar UMB.
- A. Ramirez, E.S. Espinoza, L.R.Garcia Carrillo, S. Mondie, A. Garcia, and R. Lozano., 2014. *Stability Analysis of a Vision-Based UAV Controller: An Application to Autonomous Road Following Missions*. Journal of Intelligent and Robotic Systems, vol. 74, issue 1-2, pp. 69-84.
- Asrul. 2014. *Sistem Kendali Posisi dan Ketinggian Terbang Pesawat Quadcopter*. Makassar: Tesis Program Studi Teknik Elektro Universitas Hasanuddin.
- Aswin, M. Djuriatno, W. Rifan, M. Sulistiyanto, N. Vita, N. 2012. *Pemanfaatan 3 axis Gyroscope L3G4200D untuk Pengukuran Sudut Muatan Roket*. Jurnal EECCIS Vol. 6, No. 2.
- Bolton, W. 2004. *Sistem Instrumentasi Dan Sistem Kontrol*. Jakarta : Penerbit Erlangga.
- Brokking, J. 2016. *Arduino Quadcopter*. British Columbia: Penerbit Institute of Infrared Thermography.
- HobbyWing. *30A ELECTRONIC SPEED CONTROLLER DRIVER*. http://milehighrc.com/Manuals/HW-120-PL_Pro.pdf. (diakses 23 Mei 2016)
- Gunterus, F. 1994. *Falsafah Dasar: Sistem Pengendalian Proses*. Jakarta: PT. Elex Media Komputindo.
- Johnson, C. 1998. *Process Control Instrumentation Technology*, Englewood Cliffs, New Jersey.
- Ogata, K. 2010. *Modern Control Engineering*, Pearson Education, Inc., publishing as Prentice Hall, One Lake Street, Upper Saddle River, New Jersey 07458. Fifth edition.
- Ogata, K. 1997. *Teknik Kontrol Automatik*. terjemahan: Edi Laksono Ir. Jakarta : Penerbit Erlangga.
- Rifai, N. Isnain, dan R. Fathan. 2015. *Pengaturan Sudut pada Modul Kendali Posisi Motor Secara Otomatis Menggunakan Kendali PID Descrete*. Jurnal Amplifier Vol. 5 No. 1.
- Rizky W. U., Muhammad, M. Komarudin, Agus Trisanto. 2013. *Sistem Kendali Holding Position Pada Quadcopter Berbasis Mikrokontroler Atmega 328p*. Bandar Lampung : Jurusan Teknik Elektro Universitas Lampung.
- Supriyanto, R., Hustinawati, Nugraini, W.R., Kurniawan, A.B., Permadi, Y. 2010. *Robotika*. Jakarta: Penerbit Universitas Gunadarma.

