

## DAFTAR PUSTAKA

- Anastasia, T. U., Mufti, A., & Rahman, A. (2017). Rancang Bangun Sistem Parkir Otomatis Dan Informatif Berbasis Mikrokontroler Atmega2560. *Kitektro*, 2(1), 29–34.
- Darajat, A. U., Komarudin, M., & S, S. R. (2012). Sistem Telemetry Unmanned Aerial Vehicle (UAV) BERBASIS Inertial Measurement Unit (IMU). *Electrician Jurnal Rekayasa Dan Teknik Elektro*, 6(3), 169–177.
- Eprillia, R., & Fadlilah, U. (2021). *Prototype Antena Tracking Telemetry Frekuensi 433 Mhz Berbasis Koordinat GPS ( Global Positioning System )*. 21(01), 35–41.
- Firdha, D., Winarno, T., & Komarudin, A. (2019). *156-274-1-Sm. 06*.
- Irwanto, H. Y. (2018). *Pengembangan Sistem Pengendali Darat Bagi Roket Dan Berbasiskan Gps ( Development of Rocket and High Speed Uav Ground Control System With Gps-Based Auto Tracking Antenna )*. 10.
- Isrofi, A., Utama, S. N., & Putra, O. V. (2021). RANCANG BANGUN ROBOT PEMOTONG RUMPUT OTOMATIS MENGGUNAKAN WIRELESS KONTROLER MODUL ESP32-CAM BERBASIS INTERNET of THINGS (IoT). *Jurnal Teknoinfo*, 15(1), 45. <https://doi.org/10.33365/jti.v15i1.675>
- Maulana, A., & Telkom, U. (2016). Rancang Bangun Konverter Buck – Boost Menggunakan Fuzzy Logic Untuk Pembangkit Listrik Tenaga Ombak Universitas Telkom Design of Buck - Boost Converter Using Fuzzy Logic for Power Wave. *E-Proceeding of Engineering ISSN : 2355-9365*, 3(1), 1–8.
- Pangestu, A., Sumardi, & Sudjadi. (2014). Perancangan Alat Pengaman Dan Tracking Kendaraan Sepeda Motor Dengan Menggunakan Mikrokontroler Atmega644Pa. *Transient*, 3, 433–441.
- Pertiwi, Puji Kumala, Aloysius Niko, Rachmad Yanuar, G. P. (2015). *Analisis Pola Radiasi Antena Menggunakan Antena Patch dengan Variasi Sudut*.

- Pratama, O. N., Setiawan, E., & Fitriyah, H. (2021). *Kendali Antena UAV menggunakan Kontrol PID untuk mendapatkan Gain Maksimum*. 5(2), 710–716.
- Putra Pratama, R., Rizqika Akbar, S., & Bhawiyuga, A. (2017). Rancang Bangun Low Power Sensor Node Menggunakan MSP430 Berbasis NRF24L01. *Jurnal Pengembangan Teknologi Informasi Dan Ilmu Komputer*, 1(3), 157–165. <http://j-ptiik.ub.ac.id>
- Saputra, B. B., Wahyudi, W., & Sudjadi, S. (2018). Perancangan Alat Penggerak Antena Menggunakan Metode Kontrol Proportional, Integral, Derivative (Pid) Untuk Melacak Objek Bergerak. *Transmisi*, 20(2), 71. <https://doi.org/10.14710/transmisi.20.2.71-78>
- Sitohang, E. P., Mamahit, D. J., & Tulung, N. S. (2018). Rancang Bangun Catu Daya Dc Menggunakan Mikrokontroler Atmega 8535. *Jurnal Teknik Elektro Dan Komputer*, 7(2), 135–142.
- Studi, P., Teknik, S., Teknik, F., Surabaya, U. N., Elektro, T., Teknik, F., & Surabaya, U. (2017). *RANCANG BANGUN SISTEM PENGENDALIAN POSISI AZIMUT ANTENNA TRACKER BERBASIS GLOBAL POSITIONING SYSTEM ( GPS ) DENGAN KENDALI PID Mauli Agusti Ratih Astari Puput Wanarti Rusimamto Abstrak*.
- Suari, M. (2017). Pemanfaatan Arduino Nano Dalam Perancangan Media Pembelajaran Fisika. *Natural Science Jurnal*, 3(1), 474–480.