

## DAFTAR PUSTAKA

- Caesariano, M.J., Setiawan, E. and Fitriyah, H. (2022) 'Sistem Kendali Pitch, Roll dan Ketinggian Quadcopter dengan Isyarat Tangan menggunakan Kalman Filter', 6(1), pp. 30–34. Available at: <http://j-ptiik.ub.ac.id>.
- Kurnia Rahman, A., Supriyanto, H. and Meizinta, T. (2019) 'Rancang Bangun Dan Implementasi Sistem Kendali Quadcopter Melalui Jaringan Internet Berbasis Lokasi Menggunakan Smartphone Android', pp. 307–318. Available at: <https://doi.org/10.5614/sniko.2018.35>.
- Lasmadi, L., Kurniawan, F. and Pamungkas, M.I. (2021) 'Estimasi Sudut Rotasi Benda Kaku Berbasis IMU Menggunakan Kalman Filter', *Avitec*, 3(1), pp. 57–68. Available at: <https://doi.org/10.28989/avitec.v3i1.909>.
- Putra, A.A.G.J. *et al.* (2019) 'Implementasi Metode Kendali Fuzzy Logic Untuk Dan Sumbu Pitch', 04(02), pp. 46–53.
- Rahani, F.F. *et al.* (2021) *Model Penahan Ketinggian Quadrotor Berbasis PID dengan Jaringan Syaraf Tiruan Propagasi Mundur (PID Based Quadrotor Altitude Retaining Model with Backward Propagation Artificial Neural Network)*, *Jurnal Nasional Teknik Elektro dan Teknologi Informasi* |.
- Setiawan, R., Triharminto, H.H. and Fahrurozi, M. (2021) 'Gesture Control Menggunakan IMU MPU 6050 Metode Kalman Filter Sebagai Kendali Quadcopter', *Prosiding Seminar Nasional Sains Teknologi dan Inovasi Indonesia (SENASTINDO)*, 3(November), pp. 411–422. Available at: <https://doi.org/10.54706/senastindo.v3.2021.133>.
- Tuuk, C.P.R., Poekoel, V.C. and Litouw, J. (2018) 'Implementasi Pengendali PID Untuk Kestabilan Posisi Terbang Wahana Tanpa Awak', *Jurnal Teknik Elektro dan Komputer*, 7(1), pp. 53–62.