

Daftar pustaka

- Balelang, C. A., Rosa, M. R., & Romdlony, M. Z. (2022). Desain Dan Implementasi Kendali Ketinggian Pada Kendaraan Tanpa Awak Menggunakan Kontrol Pid. *eProceedings of Engineering*, 9(2).
- Cahyadi, A., & Hidayat, R. (2016). Implementasi Kalman Filter untuk Navigasi Quadrotor Berbasis Sensor Accelerometer. *Prosiding SENIATI*, 2(2), 242-B.
- Jarak, G. E. Kalman Filter untuk Mengurangi Derau Sensor Accelerometer pada IMU.
- Manan, A., Jati, A. N., & Saputra, R. E. (2020). Perancangan Dan Simulasi Kendali Otonom Untuk Take-off Dan Landing Pada *Quadcopter* Drone. *eProceedings of Engineering*, 7(2).
- Pambudi, W., Darmawan, Y., & Choirina, P. (2020). Rancang Bangun Penstabil Drone S2GA Berbasis Metode Fuzzy Logic Menggunakan Arduino. *TELKA-Jurnal Telekomunikasi, Elektronika, Komputasi dan Kontrol*, 6(2), 104-112.
- Pambudi, W., Darmawan, Y., & Choirina, P. (2020). Rancang Bangun Penstabil Drone S2GA Berbasis Metode Fuzzy Logic Menggunakan Arduino. *TELKA-Jurnal Telekomunikasi, Elektronika, Komputasi dan Kontrol*, 6(2), 104-112.
- Priambodo, A. S., Astrowulan, K., & Susila, J. (2012). Perancangan dan Implementasi Sistem Kendali PID untuk Pengendalian Gerakan Hover pada UAV *Quadcopter*.
- Priambodo, A. S., Cahyadi, A. I., & Herdjunto, S. (2019). Perancangan Sistem Kendali PD untuk Kestabilan Terbang Melayang UAV *Quadcopter*.
- Rahman, A. K., Supriyanto, H., & Meizinta, T. (2018). Rancang bangun dan implementasi sistem kendali *quadcopter* melalui jaringan internet berbasis lokasi menggunakan smartphone android. In *PROSIDING SEMINAR NASIONAL INSTRUMENTASI, KONTROL DAN OTOMASI* (pp. 307-318).
- Saffanah, S., Wijayanto, K., & Al Tahtawi, A. R. (2020, November). Rancang Bangun Sistem Kendali Kestabilan Menggunakan PID Berbasis

Mikrokontroler pada *Quadcopter* dengan Navigasi Manual. In *SEMNASTERA (Seminar Nasional Teknologi dan Riset Terapan)* (Vol. 2, pp. 93-98).

Setiawan, R., Triharminto, H. H., & Fahrurozi, M. (2021, December). Gesture Control Menggunakan IMU MPU 6050 Metode Kalman Filter Sebagai Kendali *Quadcopter*. In *Prosiding Seminar Nasional Sains Teknologi dan Inovasi Indonesia (SENASTINDO)* (Vol. 3, pp. 411-422).

Tuuk, C. P., Poekoel, V. C., & Litouw, J. (2018). Implementasi Pengendali PID Untuk Kestabilan Posisi Terbang Wahana Tanpa Awak. *Jurnal Teknik Elektro dan Komputer*, 7(1), 53-62.