

Daftar Pustaka

- Arifin, M. H. R. (2021). *Institut teknologi nasional*. 5–26.
- Caesariano, M. J., Setiawan, E., & Fitriyah, H. (2022). *Sistem Kendali Pitch, Roll dan Ketinggian Quadcopter dengan Isyarat Tangan menggunakan Kalman Filter*. 6(1), 30–34.
- Dharmawan, A., & Firdaus, I. N. (2012). Purwarupa Sistem Otomasi Terbang Landas dan Mendarat Quadcopter. *Ijeis*, 2(1), 87–96.
- Fabiana Meijon Fadul. (2019). 濟無 *No Title No Title No Title*. 5–15.
- Juanda, A. (2009). *Perancangan Self-Tuning PID*. 5–23. <https://elib.unikom.ac.id/files/disk1/365/jbptunikompp-gdl-anggajuand-18247-4-babii.pdf>
- Lasmadi, L., Cahyadi, A., & Hidayat, R. (2016). Implementasi Kalman Filter untuk Navigasi Quadrotor Berbasis Sensor Accelerometer. *Seminar Nasional Inovasi Dan Aplikasi Teknologi Industri (SENIATI) 2016*, E.35.1-6.
- Lilian, C. (n.d.). *Sistem pendaratan otomatis*.
- Permadi, F. A., Kadier, R. E. A., & Fatoni, A. (2012). Perancangan dan Implementasi Autonomous Landing Menggunakan Behavior-Based dan Fuzzy Controller pada Quadcopter. *Jurnal Teknik ITS*, 1(1), A90–A95.
- Santoso, M. R. (n.d.). *Menggunakan Pid Dan Lqr*. 2–9.
- Supriyanto, H., Afifah, N., & Budiarto, A. (2019). Sistem Kendali Quadcopter Melalui Jaringan Internet Berbasis Lokasi dan Pengenalan Marker Menggunakan Smartphone. *Prosiding Industrial Research Workshop and National Seminar*, 10(1), 141–148.

uswatun hasanah. (2014). *Rancang bangun parasut otomatis dan sisten pengiriman sms pada quadcopter*. 5–32