

DAFTAR PUSTAKA

- Bradski, G., Kaehler, A. 2008, *Learning OpenCV*. Sebastopol: Penerbit O'Reilly Media, Inc.
- De Mel, D. H. S., dkk. 2017, *Vision Based Object Path Following On A Quadcopter For GPS Denied Environments*, IEEE, Miami, Florida, USA.
- El-Kalubi, A. A., Zhou, R., Sun, H., 2011, *Vision Based Real Time Guidance Of UAV, International Conference on Management and Service Science (MASS)*, Wuhan, 12-14 Agustus 2011.
- Fikri, H. A. N., 2017, *Purwarupa Sistem Pengikut Garis Lurus Menggunakan Smartphone Dengan Metode Hough Transform Pada Quadcopter*, Skripsi Departemen FMIPA Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.
- Gonzales, R. C., Woods, R. E., 2002, *Digital Image Processing*, Prentice-Hall, Inc. New Jersey.
- Kosala, G., 2014, *Sistem Pendaratan Otomatis Pada Quadcopter Berbasis Pengolahan Citra*. Skripsi FMIPA Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.
- Kusumanto, R. D., Pambudi, W. S., Tompuno, A. N., 2011, *Klasifikasi Warna Menggunakan Pengolahan Model Warna HSV*, Jurnal Ilmiah Elite Elektro, vol. 2, no. 2, 83-87.
- Munir, R., 2004, *Pengolahan Citra Digital Dengan Pendekatan Algoritmik*, Penerbit Informatika, Bandung.
- Oktara, K. T., 2014, *Pembuatan Region of Interest (ROI) Ginjal Secara Otomatis Pada Pemeriksaan Ginjal Menggunakan Kamera Gamma dan ^{99m}Tc-DTPA*, FMIPA UI, Depok.
- OpenCV 2.4.13.1, 2016, Structural Analysis and Shape Descriptors. http://docs.opencv.org/2.4/modules/imgproc/doc/structural_analysis_and_shape_descriptors.html?highlight=moments#moments, di akses pada 16 Desember 2017.
- Pamungkas, E. M., 2016, *Sistem Deteksi Pelacakan Bola Dengan Metode Hough Transform, Blob Detection, Dan Camshift Menggunakan AR.Drone*, Skripsi FMIPA Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.
- Parekh, H. S., Thakore, D. G., Jaliya, U. K., 2014, *A Survey On Object Detection And Tracking Methods*, Int. J. of Innovative Research in Computer and Technology Eng., Department of Computing Engineering, B.V.M. Engineering College, Nagar, India.

- Putra, G. B. M., 2014, *Aplikasi Pembelajaran Pengenalan Bangun Datar Menggunakan Metode Invariant Moment*, Kumpulan Artikel Mahasiswa Pendidikan Teknik Informatika, vol. 3, no. 1.
- Rosyady, A. P., 2014, *Purwarupa Sistem Visual Tracking Jalan Raya Menggunakan Unmanned Aerial Vehicle Berbasis Citra Digital*. Skripsi FMIPA Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.
- Ryan, T. and Kim, H. J., 2013, *Smartphone Quadcopter Flight Controllers and Algorithms for Autonomous Flight, IEEE/RSJ IROS'13 International Workshop on Vision-based Closed-Loop Control and Navigation of Micro Helicopters in GPS-denied Environments*. Room 607 - Tokyo Big Sight, Japan.
- Rakhmawan S., 2017, *Purwarupa Sistem Pengikut Garis Lurus Menggunakan Smartphone Dengan Metode Moment Pada Quadcopter*, Skripsi Departemen FMIPA Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.
- Santoso, A. P., 2015, *Implementasi Metode Hough Transform Untuk Visual Tracking Jalan Raya Dari Udara Dengan Mmanfaatkan UAV*, Skripsi FMIPA Universitas Gadjah Mada.
- Sutoyo, T. dkk. 2009, *Teori Pengolahan Citra Digital*, Yogyakarta: Penerbit Andi.
- Wakhidah, Nur 2013, *Ekstraksi Ciri Plat Nomor Mobil Menggunakan Moment Pusat*, Jurusan Teknologi Informasi dan Komunikasi, Universitas Semarang.
- Wicaksono B.N., 2017, *Purwarupa Sistem Pengikut Garis Lurus Menggunakan Smartphone Dengan Metode Kontur Pada Quadcopter*, Skripsi Departemen FMIPA Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.