UNIVERSITAS
GADJAH MADA
PURWARUPA SISTEM KENDALI KESTABILAN KETINGGIAN DAN KECEPATAN UAV FIXED WING MENGGUNAKAN ADAPTIVE PID
ARIEF DWI KURNIANTORO, R.SUMIHARTO, S.Si.,M.Kom.;SETYAWAN BEKTI WIBOWO, S.T.,M.Eng.
Universitas Gadjah Mada, 2018 | Diunduh dari http://etd.repository.ugm.ac.id/

DAFTAR PUSTAKA

Adi, G.G., 2014. *Purwarupa Sistem Kestabilan Pesawat Tanpa Awak Menggunakan Algoritma Fusion Sensor Kalman Filter Dan Sistem Kendali PID*, *Skripsi*, Jurusan Ilmu Komputer dan Elektronika, Fakultas Matematika dan Ilmu Pengetahuan Alam, Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.

Anderson, C., 2012, Using an Airspeed Sensor, *http://code.google.com/p/ardupilot-mega/wiki/Airspeed*. diakses tanggal 02 November 2015.

Ardiantara, P. S., 2013. *Purwarupa Kontrol Kestabilan Posisi dan Sikap pada Pesawat Tanpa Awak Menggunakan IMU dan Algoritma Fusion Sensor Kalman Filter*, *Skripsi*, Jurusan Ilmu Komputer dan Elektronika, Fakultas Matematika dan Ilmu Pengetahuan Alam, Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.

Ducard, G. dan Geering, H. P., 2008. *Airspeed Control for Unmanned Aerial Vehicle : a Nonlinear Dynamic Inversion Approach*. Department of Mechanical and Process Engineering ETH Zurich, Switzerland.

FAA, 2003, *Pilot's Handbook of Aeronautical Knowledge*, United States Department of Transportation, Oklahoma.

Karuniawan, S.R., 2016. *Implementasi PID Pada Sistem Kendali Kecepatan Terbang Pesawat Tanpa Awak Sayap Tetap.* Universitas Gadjah Mada. Yogyakarta.

Majid, A., 2013. *Identifikasi Model dari Pesawat Udara Tanpa Awak Sayap Tetap Jenis Bixler*. *Skripsi*. Jurusan Ilmu Komputer dan Elektronika, Fakultas Matematika dan Ilmu Pengetahuan Alam, Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.

Mitchell, T., 2015. *http://slideplayer.com/slide/7343958/*. Diakses tanggal 02 November 2016.

Mukhaitir, A.S., Setiawan, I., dan Sumardi. 2010. *Aplikasi Kendali PID Menggunakan Skema Gain Scheduling Untuk Pengendalian Suhu Cairan pada Plant Electric Water Heater*. Universitas Diponegoro Semarang. Semarang.

Nurba, H.P., Susanto,E., dan Wibowo, A.S., 2015. *Desain dan Implementasi Kendali PID Adaptif pada Kecepatan Motor DC.* Universitas Telkom. Bandung.

Octori, O., dan Cahyono, A.B., 2015. *Foto Udara Menggunakan Wahana UAV Jenis Fix Wing*. Institusi Teknologi Sepuluh Nopember. Surabaya.

Ogata, K., 2010, Modern Control Engineering Fifth Edition, Prentice Hall: New Jersey.

UNIVERSITAS
GADJAH MADA
PURWARUPA SISTEM KENDALI KESTABILAN KETINGGIAN DAN KECEPATAN UAV FIXED WING MENGGUNAKAN ADAPTIVE PID
ARIEF DWI KURNIANTORO, R.SUMIHARTO, S.Si.,M.Kom.;SETYAWAN BEKTI WIBOWO, S.T.,M.Eng.
Universitas Gadjah Mada, 2018 | Diunduh dari http://etd.repository.ugm.ac.id/

Permana, P.E., 2013. PID *(Proportional-Integral-Derivative*) Controller. *https://putraekapermana.wordpress.com/2013/11/21/pid/*, diakses tanggal 23 Oktober 2016.

Perwira, Z. Y., 2016. *Implementasi Metode PID (Proportional Integral Derivative) Fuzzy pada Sistem Penerbangan Quadrotor untuk Penelusuran Lorong Berbelok,* Tesis, Program Sarjana Elektronika dan Instrumentasi, Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.

Pololu, 2016. Robotics and Elektronics. *https://www.pololu.com*. Diakses tanggal 22 November 2016.

Pradeepkanan, D, 2014. *Implementation of Gain Scheduled PID Controller for a Nonlonear Coupled Spherical Tank Process*, Madurai Kamaraj University, India.

Pratama, F. N., 2013, *Sistem Referensi Air Data, Attitude, Dan Heading Berbasis Arduino Due Pada Pesawat Terbang Tanpa Awak*. Skripsi, Jurusan Ilmu Komputer dan Elektronika Fakultas MIPA Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.

Rinaldi M, A., 2012. *Perancangan Dan Implementasi Kontroler PID Untuk Kestabilan Gerak Lateral Dan Longitudinal Unmanned Aerial Vehicles (UAV).* Institut Teknologi Sepuluh November. Surabaya.

Semiconductor, 2015. Datasheet MPXV7002DP. *http://www.freescale.com/files/sensors/doc/data_sheet/MPXV7002.pdf*, diakses tanggal 28 Oktober 2016.

Smartprototyping, 2016. *http://www.smart-prototyping.com.* Diakses tanggal 23 November 2016.

Yuliyanto, A.P., 2012. *Perancangan Dan Implementasi Kontroler Pid Adaptif Untuk Trajectory Planning Gerakan Longitudinal Pada Sistem Navigasi UAV (Unmanned Aerial Vehicle).* Institut Teknologi Sepuluh November. Surabaya.

Widyantara, D.B., 2015. *Purwarupa Sistem Kendali Kestabilan Pesawat Tanpa Awak Sayap Tetap Menggunakan Robust Pid.* Universitas Gadjah Mada. Yogyakarta.