

DAFTAR PUSTAKA

- Arduino.cc.2018."BoardArduinoNano".([http://arduino.cc/en/Main/ArduinoBoard Nano](http://arduino.cc/en/Main/ArduinoBoardNano),diakses 2018).
- Arduino.cc. 2018."MPU-9150". (<http://playground.arduino.cc/Main/MPU-9150>, diakses 2018).
- Fahrizal, Febrifta Umarila. 2015. Perancangan dan Pembuatan Alat Kamera *Stabilizer* Dengan Menggunakan Sensor *Gyroscope*. Malang:Universitas Muhammadiyah Malang.
- Lewis, Mike. 2012. *Stabilization, Steering, and Gimbal Technology as it relates to Cinematography*. Toronto : PV-Labs Inc.
- Raranda dan Rusmiamto. 2015. Implementasi Kontroler PID Pada *Two Wheels Self Balancing Robot* Berbasis *Arduino* UNO. Surabaya:Universitas Negeri Surabaya.
- Rizka, dkk. 2015. *Banlancing robot* Menggunakan Metode Kendali *Proportional Integral Derivatif*. Yogyakarta:Universitas Gadjah Mada.
- Schmidt, Maik. 2011. *Arduino A Quick Start Guide*. Texas : Pragmatic Programmers.
- Tiimus, K. dan Tamre, M. 2010. *Camera Gimbal Control System for Unmaned Platforms*.7th InternationalDAAAM Baltic Conference. Tallin.
- Tristiadi. 2015. Penstabil Kamera Untuk *Quadcopter* Menggunakan Sensor MPU9150" Berbasis Teknologi *Arduino*". Malang:Universitas Muhammadiyah Malang.
- Vamiko,dkk. 2013.Sistem *Stabilisator Shooting Point* Kamera Pada Gimbal 3 *Axis* Dengan Metode *Fuzzy*. Semarang:Universitas Diponegoro Semarang.
- Hanafi, Sofyan Nur.2016.Rancang Bangun *STABILIZER* Tiga *AXIS* Kamera DSLR Untuk Perekaman *Video* Dengan Kendali PID. Yogyakarta:Universitas Gadjah Mada.