

## DAFTAR PUSTAKA

- Arduino. 2011. Arduino Uno, tersedia di <http://arduino.cc/en/Main/ArduinoBoardUno>, diakses pada 4 Maret 2013.
- Baskara, R. H. 2011. Mengapa Pesawat Bisa Terbang?, Tersedia di <http://www.ilmuterbang.com/artikel-mainmenu-29/teori-penerbangan-mainmenu-68/41-pengetahuan-umum-penerbangan/552-mengapa-pesawat-terbang-bisa-terbang>, diakses pada 3 Maret 2013.
- Beard, Randal, Kingston, Derek, Quigley, Morgan, Snyder, Deryl, Christiansen, Reed, Johnson, Walt, McLain, Timothy, Goodrich, Michael A, 2005, Autonomous Vehicle Technologies for Small Fixed-Wing UAVs, Journal Of Aerospace Computing, Information, And Communication Brigham Young University, Provo, Utah.
- Buaya, I. 2013. IMU GY86 [http://www.buaya-instrument.com/index.php?route=product/product&path=61&product\\_id=54](http://www.buaya-instrument.com/index.php?route=product/product&path=61&product_id=54), diakses pada 6 Maret 2013.
- Esme, Bilgin. 2009. *Optimal Filtering for Signal Processing*. <http://bilgin.esme.org/BitsBytes/KalmanFilterforDummies.aspx>. diakses pada tanggal 22 Februari 2013.
- Greg, W. 2006. *An Introduction to the Kalman Filter*. Department of Computer Science University of North Carolina at Chapel Hill Chapel Hill, NC 27599-3175.
- Honeywell. 2011. Datasheet HMC5883L <http://dlnmh9ip6v2uc.cloudfront.net/datasheets/Sensors/Magneto/HMC5883L-FDS.pdf>, diakses pada 3 Maret 2013.
- Invensense. 2011. Datasheet MPU6050 <http://www.invensense.com/mems/gyro/documents/PS-MPU-6000A.pdf>, diakses pada 5 Maret 2013.
- Iswanto. 2011. *Belajar Mikrokontroler AT89S51 dengan Bahasa C*, Penerbit Andi, Yogyakarta.
- Lauszus, K. 2012. *A practical approach to Kalman filter and how to implement it*.

- Mauludin. 2010. *Rancang Bangun Kendaraan Udara Tanpa Awak Tipe Quadrotor*, Skripsi, Jurusan Teknik Elektro, Institut Teknologi Sepuluh Nopember. Surabaya.
- Measurement, S. 2012. Datasheet MS5611 <http://www.meas-spec.com/downloads/MS5611-01BA03.pdf>, diakses pada 5 Maret 2013.
- Prima, Adrianus. 2012. *Purwarupa Inertial Measurement Unit Dengan 9 Derajat Kebebasan Untuk Platform Unmanned Aerial Vehicle Sayap Tetap*, Skripsi, Jurusan Ilmu Komputer dan Elektronika, Fakultas Matematika dan Ilmu Pengetahuan Alam, Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.
- Pramadi, N., 2010. *Perluakah NKRI Membentuk Skadron UAV(UAS)?*. Jakarta, tersedia di <http://www.tandef.net/perluakah-nkri-membentuk-skadron-uav-uas> diakses pada 3 Maret 2013.
- Setyono, A. *Perancangan Perangkat Lunak Pendeteksi Posisi Benda Dalam 6 Derajat Kebebasan*. [http://eprints.undip.ac.id/32030/1/Arif\\_Setyono.pdf](http://eprints.undip.ac.id/32030/1/Arif_Setyono.pdf). diakses pada tanggal 20 Februari 2013.