

DAFTAR PUSTAKA

- Algoz, A. dan Hasnain, B. A., 2018, *A control system for a 3-axis camera stabilizer*
A control system for a 3-axis camera stabilizer, UPPSALA UNIVERSITET.
- Arduino.cc, 2019, *Arduino Mega2560*, Tersedia pada:
<https://store.arduino.cc/usa/mega-2560-r3>.
- Fahrizal, Febrifita U., 2015, Perancangan dan Pembuatan Alat Kamera *Stabilizer*
Dengan Menggunakan Sensor *Gyroscope*, Malang:Universitas
Muhammadiyah Malang.
- Hanafi, S. N., 2017, *Rancang Bangun Stabilizer Tiga Axis Kamera DSLR Untuk*
Perekaman Video Dengan Kendali PID, Universitas Gadjah Mada.
- Haris, M. S., Dharmawan, A. dan Atmaji, C., 2017 *Sistem Kendali Gimbal 2-Sumbu*
Sebagai Kamera Pada Quadrotor Munggunakan PID Fuzzy, *IJEIS*, doi:
1037//0033-2909.I26.1.78.
- InvenSense, 2016 *MPU9250 Product Specification*. 1.1, San Jose, USA:
InvenSense Inc.
- Irawan, D., 2016, *Rancang Bangun Prototipe Lift Barang Menggunakan Motor*
Arus Searah Dengan Perintah Smartphone Android, Universitas Lampung.
- Kumar, V. dan Patra, A., 2016, *Application of Ziegler-Nichols Method for Tuning*
of PID Controller.
- Kurniawan, R. T., 2018 *Rancang Bangun Stabilizer Tiga Axis Kamera DSLR Untuk*
Perekaman Video Dengan Kompas Menggunakan Kendali PID, Universitas
Gadjah Mada.
- Lewis, M., 2008, *Stabilization , Steering , and Gimbal Technology as it relates to*
Cinematography, Toronto: PV-Labs Inc.
- Priyambodo, T. K., 2017, Implementasi Sistem Kendali PID pada Gimbal Kamera
2- sumbu dengan Aktuator Motor Brushless, *IJEIS*, 7(2), hal. 117–126.
- Raranda dan Rusimamto, P. W., 2017, *Implementasi Kontroler Pid Pada Two*
Wheels Self Balancing Robot Berbasis Arduino Uno, Universitas Negeri
Surabaya.
- STMicroelectronics, 2000, *Dual Full-Bridge Driver L298*.
- Vamiko, A. D., Triwiyatno, A., dan Setyono, B., 2013, *Sistem Stabilisator Shooting*
Point Kamera Pada Gimbal 3 Axis Dengan Metode Fuzzy.