

DAFTAR PUSTAKA

‘Arduino Mega 2560 Datasheet’ (2021).

Asnada, R. T. (2020) ‘Pengaruh Inertial Measurement Unit (IMU) MPU- 6050 3-Axis Gyro dan 3-Axis Accelerometer pada Sistem Penstabil Kamera (Gimbal) Untuk Aplikasi Videografi’, 11(1), pp. 48–55.

Dharmawan, A. and Arismawan, I. F. (2017) ‘Sistem Kendali Penerbangan Quadrotor pada Keadaan Melayang dengan Metode LQR dan Kalman Filter’, *IJEIS (Indonesian Journal of Electronics and Instrumentation Systems)*, 7(1), p. 49. doi: 10.22146/ijeis.15262.

Ishak Ertugrul and Osman Ulki (no date) ‘Analysis of MEMS-IMU Navigation System Used in Autonomous Vehicles’.

MPU-9250 Product Specification (20014) ‘MPU-9250 Product Specification’, in *MPU-9250 Product Specification*, pp. 113–114. doi: 10.2749/101686604777963621.

Treffers, C. and Wietmarschen, L. Van (2016) ‘Position and orientation determination of a probe with use of the IMU MPU9250 and ATmega328 microcontroller’, p. 49.

Yuliani, S. and Saputra, H. M. (2017a) ‘Kolaborasi Kalman Filter dengan Complementary Filter untuk Mengoptimasi Hasil Sensor Gyroscope dan Accelerometer Kolaborasi Kalman Filter dengan Complementary Filter untuk Mengoptimasi Hasil Sensor Gyroscope dan Accelerometer’, (March).

Yuliani, S. and Saputra, H. M. (2017b) ‘Optimasi Nilai Konstanta Complementary Filter Orde 2 pada Sensor IMU’, (July).

Arahan Jokowi, Ibu kota Baru Eksklusif Mobil Listrik-Otonom, Tersedia di internet: <https://kemenperin.go.id/artikel/20935/Pemerintah-Serius-Garap-Mobil-Listrik> (diakses 19 mei 2020)