

DAFTAR PUSTAKA

- Bagus, Dwitya W, 2015. Purwarupa system kestabilan pesawat tanpa awak sayap tetap menggunakan robust PID. Universitas Gadjah Mada
- Ghifari, M.A, 2015. *implementasi system kendali PID Ziegler-Nichols pada Quadrotor*. Universitas Gadjah Mada.
- Hidayat, N, 2009. Rancang Bangun Sistem Kendali Quadrotor Untuk Kesetimbangan Posisi dengan PID. Universitas Indonesia
- Kurniawan, R, 2013. Perancangan Kontrol *Non – linear* untuk kestabilan *hover* pada UAV *tricopter* dengan sliding mode control. Institut Teknologi Surabaya
- <http://www.mutiwii.com/wiki/index.php?title=Config.h> diakses 2016
- <http://www.mutiwii.com/wiki/index.php?title=PID> diakses 2016
- <http://www.mutiwii.com/wiki> diakses 2016
- <http://www.RCGROUP.com> diakses 2016
- <http://www.slideimu.com/imugy86> diakses 2016
- <http://www.slideshare.net/mobile/ojanupi/desain-kendali-pid-dengan-metoda-zieglernichols-dan-cohencoon-menggunakan-matlab-dan-arduino-pada-plant-level-air-50287116> diakses 2016