



DAFTAR PUSTAKA

- Adi, Gelang.G., 2014. *Purwarupa Sistem Kestabilan Pesawat Tanpa Awak Menggunakan Algoritma Fusion Sensor Kalman Filter Dan Sistem Kendali PID*, Skripsi, Jurusan Ilmu Komputer dan Elektronika, Fakultas Matematika dan Ilmu Pengetahuan Alam, Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.
- Adiprawita, W., Ahmad A.S., dan Semibiring, J., 2007, Unmanned Aerial Vehicle Instrumentation For Rapid Aerial Photo System, *Proceedings of the International Conference on Intelligent Unmanned System*.
- Alfiansyah, M., 2012, Rancang Bangun Inertial Measurement Unit untuk Unmanned Aerial Vehicle “Quadrotor”, *Skripsi*, Institut Teknologi Sepuluh November, Surabaya.
- Atayeb, O.S. dan Muawia, M.A., 2014, Robust PID Control System Design Using ITAE Performance Index (DC Motor Model), *International Journal of Innovative Research in Science, Engineering and Technology Vol 3*.
- Astrom, K. J., & Hagglund, H., 1995, *PID Controllers: Theory, Design, and Tuning Second Edition*. Research Triangle Park:North Carolina.
- Biyanto, T.R., 2005. *Sistem Pengendalian Web Tension Menggunakan Kontroler PID termodifikasi*. *JURNAL TEKNIK MESIN V*, 7, p.2. Institut Teknologi Sepuluh November. Surabaya.
- Manggala, P.A., 2012, Purwarupa Air Data, Attitude, and Heading Reference System untuk Pesawat Terbang Tanpa Awak Sayap Tetap, *Skripsi*, Fakultas Matematika dan Ilmu Pengetahuan Alam, Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.
- Ogata, K., 2010, *Modern Control Engineering Fifth Edition*. Prentice Hall:New Jersey.
- Paiva, E., Soto, J., Salinas, J., dan Ipanaque, W., 2016, Modelling, Simulation, and Implementation of a Modified PID Controller for Stabilizing a Quadcopter, *Proceedings of the IEEE International Conference on Automatica (ICA-ACCA)*.
- Pramana, Y.A., 2013, Implementasi Sensor Accelerometer, Gyroscope, dan Magnetometer Berbasis Mikrokontroler Untuk Menampilkan Posisi Benda Menggunakan Inertial Navigation System (INS), *Skripsi*, Universitas Komputer Indonesia , Bandung.
- Premelani, W and Bizard, P., 2009, *Direction Cosine Matrix IMU:Theory*, Pp.1-30.
- Purwanto, B.E., 2012, Pemodelan Sistem dan Analisis Kestabilan Dinamik Pesawat UAV, *Majalah Sains dan Teknologi Dirgantara Vol. 8*.
- Sharaf, A.M. & El-Gammal, A.A.A., 2009, An Integral Squared Error-ISE Optimal Parameters Tuning Modified PID Controller for Industrial PMDC Motor Based on Particle Swarm Optimization, *Proceedings of the International Power Electronics and Motion Control Conference*.
- Susanto, E., 2011, Kontrol Proporsional Integral Derivatif (PID) untuk Motor Menggunakan Personal Computer, *Skripsi*, Institut Teknologi Telkom, Bandung.
- Tan, W. dkk., 2006. *Comparison of some well-known PID tuning formulas.* , 30, pp.1416–1423.



- Teli, S.N., Jagtap, M., Nadekar, R., Gudade, P., More, R., dan Bhagat, P., 2014, Unmanned Aerial Vehicle for Surveillance, *Internal Journal Of Scientific & Technology Research Vol 3*.
- Wicaksono, H., 2004, Analisa Performansi dan Robustness Beberapa Metode Tuning Kontroler PID pada motor DC, *Jurnal Teknik Elektro Vol 4*.
- Widodo, H.S., 2012, Perancangan dan Implementasi Kontroler PID untuk Pengaturan Heading dan Pengaturan Arah pada Fixed-Wing Unmanned Aerial Vehicle (UAV), *Jurnal Teknik ITS Vol 1*.
- Widyantara, D.B., 2015, Purwarupa Sistem Kendali Kestabilan Pesawat Tanpa Awak Sayap tetap Menggunakan Robust PID, *Skripsi*, Fakultas Matematika dan Ilmu Pengetahuan Alam, Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.
- Yogi, M., 2016, Purwarupa Sistem Kestabilan Pesawat Udara Tanpa Awak Sayap Delta Flying Wing Menggunakan Kendali PID, *Skripsi*, Fakultas Matematika dan Ilmu Pengetahuan Alam, Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.