

## 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.
- Biyanto, T.R., 2005. *Sistem Pengendalian Web Tension Menggunakan Kontroler Robust PID. JURNAL TEKNIK MESIN V, 7, p.2*. Institut Teknologi Sepuluh November. Surabaya.
- Invensense, 2011. Datasheet MPU-6050.  
<http://www.invensense.com/mems/gyro/documents/PS-MPU-6000A.pdf> diakses pada 5 September 2014.
- Maulana, N., 2011. *Penerapan robust-pid pada pengendalian kecepatan ms 150 dc motorservo system*. Institut Teknologi Sepuluh November. Surabaya.
- Nugraha, Budi.M., 2014. *Penerapan Sistem Kendali Pid Pada Antena Pendeteksi Koordinat Posisi Pesawat Udara Tanpa Awak, Skripsi*, Jurusan Ilmu Komputer dan Elektronika, Fakultas Matematika dan Ilmu Pengetahuan Alam, Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.
- Ogata, K., 2010, *Modern Control Engineering Fifth Edition*, Prentice Hall: New Jersey.
- Pratama, F.N., 2013, *Sistem Referensi Air Data, Attitude, Dan Heading Berbasis Arduino Due Pada Pesawat Terbang Tanpa Awak, Skripsi*, Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta
- Premerlani, W. & Bizard, P., 2009. *Direction Cosine Matrix IMU : Theory. , (DCM)*, pp.1–30.
- Rinaldi M, A., 2012. *Perancangan Dan Implementasi Kontroler Pid Untuk Kestabilan Gerak Lateral Dan Longitudinal Unmanned Aerial Vehicles ( UAV )*. Institut Teknologi Sepuluh November. Surabaya.
- Tan, W. dkk., 2006. *Comparison of some well-known PID tuning formulas. , 30*, pp.1416–1423.



Widodo, H.S., K, R.E.A. & Susila, J., 2012. *Perancangan dan Implementasi Kontroler PID untuk Pengaturan Heading dan Pengaturan Arah pada Fixed-Wing Unmanned Aerial Vehicle ( UAV )*. Institut Teknologi Sepuluh November. Surabaya.

Yuliyanto, A.P., 2012. *Perancangan Dan Implementasi Kontroler Pid Adaptif Untuk Trajectory Planning Gerakan Longitudinal Pada Sistem Navigasi UAV (Unmanned Aerial Vehicle )*. Institut Teknologi Sepuluh November. Surabaya.