

## DAFTAR PUSTAKA

- Abdulah, R., 2016, *Rancang Bangun Kestabilan Pesawat Tanpa Awak Sayap Tetap dengan Kendali PID dan Telemetry data GPS*, Proyek Akhir Ahli Madya Elektronika & Instrumentasi, Sekolah Vokasi, Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.
- Anastya, A.T., 2015, *Desain dan Implementasi Sistem Navigasi Robo boat Autonomous Berbasis Pengolahan Citra HSV Filter*, Prodi S1 Sistem komputer, Fakultas Teknik Elektro, Universitas Telkom.
- Arduino, 2016, *Arduino Playground – Read Receiver* <https://playground.arduino.cc/Code/ReadReceiver>, diakses pada tanggal 5 Mei 2017
- Dewa, R.P., 2014, *Purwarupa Robot Kapal Otomatis Tanpa Awak Untuk Pembuatan Profil Kedalaman Air*, Proyek Akhir Prodi Elektronika & Instrumentasi, Fakultas MIPA, Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta
- Hartono, dkk., *Pengaturan Posisi Motor Servo DC dengan Metode P, PI, dan PID*, Politeknik Elektronika Negeri Surabaya, Surabaya.
- Hy-Drone, 2016, *Hydrone ASV Autonomous Surface Vehicle*, diakses pada tanggal 28 Maret 2017, dari [https:// www.geo-matching.com/products/id3724-hydrone-asv-autonomous-surface-vehicle.html](https://www.geo-matching.com/products/id3724-hydrone-asv-autonomous-surface-vehicle.html).
- Hidayat, R., 2016, *Pengembangan Sistem Navigasi Otomatis pada UAV (Unmanned Aerial Vehicle) dengan GPS (Global Positioning system) Waypoint*, Jurusan Teknik Elektro, Fakultas Teknologi Industri, Institut Teknologi Sepuluh November (ITS), Surabaya.
- Jones, S.S.D., 2013 *Navigation*, <http://merriam.webster/dictionary/navigation>, Encyclopedia Britannica.

- Kartika, A.P., 2014., *Implementasi Sistem Kendali Gerak Lurus Otomatis pada Kapal Katamaran Tanpa Awak*, Proyek Akhir Prodi Elektronika & Instrumentasi, Fakultas MIPA, Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta
- Kurniawan, I., 2014, *Implementasi Pemrosesan Citra Digital pada Sistem Navigasi Kapal Tanpa Awak*, Proyek Akhir Prodi Elektronika & Instrumentasi, Fakultas MIPA, Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta
- Nugroho, S., 2015, *Sistem Navigasi Gerak Roboboat Berdasarkan GPS menggunakan Metode Waypoint*, Prodi S1 Teknik Elektro, Fakultas Teknik Elektro, Universitas Telkom
- Nurdien dkk., 2014, *Perancangan dan Implementasi Kontroler Optimal State Feedback untuk Waypoints Tracking pada Fixed-Wing UAV (Unmanned Aerial Vehicle)*., Jurnal, Institut Teknologi Sepuluh Nopember, Surabaya.
- Oktavianto, L., 2015, *Perancangan dan Implementasi Sistem Navigasi Robot Kapal*, Fakultas Ilmu Terapan, Universitas Telkom.
- Sembiring, S., 2016, *Perancangan Robot Kapal dengan Perilaku Menghindari Rintangan*, Jurusan Sistem Komputer, Fakultas Ilmu Komputer, Universitas Sriwijaya, Palembang.
- Setiawan, N.P., 2015, *Kalibrasi sensor Global Positioning System dan Sensor Kompas HMC 5883L untuk pelacakan waypoint*, Proyek Akhir Ahli Madya Elektronika & Instrumentasi, Sekolah Vokasi, Universitas Gadjah Mada.
- Suja dkk, 2015, *Sistem Navigasi pada Unmanned Surface Vehicle untuk Pemantauan Daerah Perairan*, Jurusan Teknik Elektro Universitas Lampung, Bandar Lampung.
- Ublox, 2013, *u-blox 6 Receiver Description Including Protocol Specification*. [www.u-blox.com](http://www.u-blox.com), diakses pada tanggal 2 Mei 2017.