

DAFTAR PUSTAKA

- Adi, G.G., 2014. *Purwarupa Sistem Kestabilan Pesawat Tanpa Awak Menggunakan Algoritma Fusion Sensor Kalman Filter dan Sistem Kendali PID, Skripsi*. Yogyakarta: Universitas Gadjah Mada.
- Hartanto, 2013. *Penerapan Fuzzy Kontrol Pada Sistem Keseimbangan Pesawat, Skripsi*. Yogyakarta: Universitas Gadjah Mada.
- Karuniawan, S.A., 2016. *Implementasi PID Pada Sistem Kendali Kecepatan Terbang Pesawat Tanpa Awak Sayap Tetap, Skripsi*. Yogyakarta: Universitas Gadjah Mada
- Kusumo, R.B., 2015. *Implementasi metode PID Fuzzy Pada Quadroter Untuk Gerak Terbang Maju, Skripsi*. Yogyakarta: Universitas Gadjah Mada.
- Majid, Abdul. 2013. Identifikasi Pemodelan Pesawat Terbang Tanpa Awak Sayap Tetap Berjenis Bixler. Universitas Gadjah Mada. Yogyakarta.
- Manggala, P.A., 2012. *Purwarupa Air Data, Attitude, an Heading Referece System untuk Pesawat Terbang Tanpa Awak Sayap Tetap, Skripsi*. Yogyakarta: Universitas Gadjah Mada.
- Ogata, K., 2010, *Modern Control Engineering Fift Edition, Prentice Hall, New Jersey*.
- Pogram, D.F., 2014. Implementasi Metode Penala Konstanta PID Berdasarkan Logika Fuzzy pada Quadroter. Yogyakarta: Universitas Gadjah Mada.
- Rinardi, M.S., 2015. *Sistem Kendali Terbang Landas dan Mendarat Otomatis Pada Pesawat Fixedwing Menggunakan Metode Fuzzy PID, Skripsi*. Yogyakarta: Universitas Gadjah Mada.
- Sivanandam, S.N., Sumanthi, S., Deepa, S.N., 2007, *Introduction to Fuzzy Logic using MATLAB*, Springer-Verlag, Berlin.
- Widyantara, B.D., 2015. Purwarupa Sistem Kendali Kestabilan Pesawat Tanpa Awak Sayap Tetap Menggunakan Robust PID, Skripsi. Yogyakarta: Universitas Gadjah Mada.
- Yulianto, A.P., 2012. Perancangan dan Implementasi Kontrol PID Adaptif Untuk Trajectory Planning Gerakan Longitudinal Pada Sistem Navigasi UAV (Unmanned Aerial Vehicle). Surabaya: Institut Teknologi Sepuluh Nopember.
- Yang, S., Kunqin, L. & Shi, J., 2009. Design and simulation of the longitudinal autopilot of UAV based on self-adaptive fuzzy pid control. *CIS 2009-2009 International Conference on Computational Intelligence and Security*, 1, pp.634-638.