

## DAFTAR PUSTAKA

- Arduino.cc. 2017. “Board Arduino Nano”. (<http://arduino.cc/en/Main/ArduinoBoardNano>, diakses 2017).
- Arduino.cc. 2017. “MPU-6050”. (<http://playground.arduino.cc/Main/MPU-6050>, diakses 2017).
- Fahrizal, Febripta Umarila. 2015. Perancangan dan Pembuatan Alat Kamera *Stabilizer* Dengan Menggunakan Sensor *Gyroscope*. Malang:Universitas Muhammadiyah Malang.
- Lewis, Mike. 2012. *Stabilization, Steering, and Gimbal Technology as it relates to Cinematography*. Toronto : PV-Labs Inc.
- Raranda dan Rusmiamto. 2015. Implementasi Kontroler PID Pada *Two Wheels Self Balancing Robot* Berbasis *Arduino UNO*. Surabaya:Universitas Negeri Surabaya.
- Rizka, dkk. 2015. *Banlancing robot* Menggunakan Metode Kendali *Proportional Integral Derivatif*. Yogyakarta:Universitas Gadjah Mada.
- Schmidt, Maik. 2011. *Arduino A Quick Start Guide*. Texas : Pragmatic Programmers.
- Tiimus, K. dan Tamre, M. 2010. *Camera Gimbal Control System for Unmaned Platforms*. 7th International DAAAM Baltic Conference. Tallin.
- Tristiadi. 2015. Penstabil Kamera Untuk *Quadcopter* Menggunakan Sensor MPU6050” Berbasis Teknologi *Arduino*”. Malang:Universitas Muhammadiyah Malang.
- Vamiko, dkk. 2013. Sistem *Stabilisator Shooting Point* Kamera Pada Gimbal 3 *Axis* Dengan Metode *Fuzzy*. Semarang: Universitas Diponegoro Semarang.