

DAFTAR PUSTAKA

- Adi, 2014, Purwarupa Sistem Kestabilan Pesawat Tanpa Awak Menggunakan Algoritma Fusion Sensor Kalman *Filter* dan *System* Kendali PID, *Skripsi*, Program Studi Elektronika dan Instrumentasi Fakultas Matematika dan Ilmu Pengetahuan Alam UGM, Yogyakarta.
- Andrianto, Heri dan Darmawan, A., 2016, *Arduino : Belajar Cepat dan Pemrograman*, Informatika Bandung, Bandung.
- Anonim¹, 2016. Flying wing CG calculator
[Fwcg.3dzone.dk](http://fwcg.3dzone.dk), diakses pada tanggal 19 Februari 2016
- Arduino., 2016, Arduino Playground – Read Receiver
<https://playground.arduino.cc/Code/ReadReceiver>, diakses pada tanggal 28 Mei 2016
- Bagus, D.W., 2015, Purwarupa System Kestabilan Pesawat Tanpa Awak Sayap Tetap menggunakan Robust PID, *Skripsi*, Program Studi Elektronika dan Instrumentasi Fakultas Matematika dan Ilmu Pengetahuan Alam UGM, Yogyakarta.
- Bixer, J., 2016. FT Mighty Mini Arrow – DIY Build _ Flite Test.
[https://flitetest.com/articels/ Mighty Mini Arrow – DIY Build. o.](https://flitetest.com/articels/Mighty%20Mini%20Arrow%20-%20DIY%20Build.%20o.), diakses pada tanggal 18 April 2016.
- Bixer, J., 2015. FT Versa Wing – Build | Flite Test
<https://flitetest.com/articels/ft-versa-wing-build>, diakses pada tanggal 14 November 2015.
- Ditraguna, "Flight Envelope : Makalah Aerodinamika", Universitas Suryadarma, Jakarta Timur.
- Ghifari, M.A., 2015, Implementasi System Kendali PID Ziegler-Nichols pada Quadrotor, *Tugas Akhir*, Program Studi D3 Elektronika dan Instrumentasi, Sekolah Volasi UGM, Yogyakarta.
- Hartono, dkk, Pengaturan Posisi Motor Servo DC dengan Metode P, PI, dan PID, Politeknik Elektronika Negeri Surabaya, Surabaya.
- Hery, dkk., Perancangan dan Implementasi Kontroller PID untuk Pengaturan *Heading* dan Pengaturan Arah pada *Fixed-Wing Unmanned Aerial Vehicle (UAV)*, *Skripsi*, Jurusan Teknik Elektro Fakultas Teknologi Industri, Institut Teknologi Sepuluh Nopember (ITS), Surabaya.
- Kadir, A., 2014, *Panduan Praktis Mempelajari Aplikasi Mikrokontroler dan Pemrogramannya menggunakan Arduino*, Penerbit ANDI, Yogyakarta.

- Purba, T., 2014, Implementasi Kontroler PID untuk Tracking Waypoint pada System Navigasi UAV (Unmaned Aerial Vehicle), *Skripsi*, Program Studi Elektronika dan Instrumentasi Fakultas Matematika dan Ilmu Pengetahuan Alam UGM, Yogyakarta.
- Putro, Nugroho., "Flight Envelope : Makalah Aerodinamika", Universitas Suryadarma, Jakarta Timur.
- Safitri, M., 2015, Pengembangan System Navigasi UAV berbasis IMU dengan Kalman Filter, *Tesis*, S2 Teknik Elektro UGM, Yogyakarta.
- Ublox, 2013. u-blox 6 Receiver Description Including Protocol Specification. www.u-blox.com, diakses pada tanggal 28 April 2016.