

DAFTAR PUSTAKA

- Bouabdallah, S. dan Siegwart, R., 2007, Full control of a quadrotor, 2007 *IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems*, [Online], Oktober 2007 IEEE., pp. 153–158, tersedia di DOI:10.1109/IROS.2007.4399042.
- Bruce, I.C., 2004, *Tuning of PID Controllers*,
- Budiono, P.P., 2015, *OPTIMASI KENDALI PID DENGAN METODE ANT COLONY OPTIMIZATION PADA QUADROTOR PADA KEADAAN MELAYANG*.
- Cutler, M.J., 2012, Design and Control of an Autonomous Variable-Pitch Quadrotor Helicopter, *Thesis*,
- Dharmawan, A. dan Rachmawati, N., 2014, Sistem Penghindar Halangan Otomatis dan Penahan Ketinggian Penerbangan Pada Quadcopter, *IJEIS - Indonesian Journal of Electronics and Instrumentation Systems*, 4 (1), 1–12,
- Dharmawan, A., Simanungkalit, Y.Y. dan Megawati, N.Y., 2014, *Pemodelan Sistem Kendali PID pada Quadcopter dengan Metode Euler Lagrange*, 4 (1), 13–24,
- Hidayat, W., 2009, Penerapan Adaptive PID Controller pada Navigasi Robot Cerdas Pemadam Api Divisi Expert Single dengan Menggunakan Algoritma LMS, *Tesis*, UGM, Yogyakarta.
- Kusuma, W., Effendi, R. dan Iskandar, E., 2012, Perancangan dan Implementasi Kontrol Fuzzy-PID pada Pengendalian Auto Take-Off Quadcopter UAV, *Intitut Teknologi Sepuluh November, Surabaya*, 1 (1), 1–7,
- Kusumo, R.B., 2015, *IMPLEMENTASI METODE PID FUZZY PADA QUADROTOR UNTUK GERAK TERBANG MAJU*, Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta,
- Leong, B.T.M., Low, S.M. dan Ooi, M.P.-L., 2012, Low-Cost Microcontroller-based Hover Control Design of a Quadcopter, *Procedia Engineering*, [Online] 41 (Iris), 458–464, tersedia di DOI:10.1016/j.proeng.2012.07.198.
- Miguel, J. dan Domingues, B., 2009, Quadrotor prototype, *Technical University of Lisbon, Lisboa*,
- Multirotoruk, 2013, dji f450 flame wheel, 2013, www.multirotoruk.co.uk.

- Mulyani, Astrowulan, K. dan Susila, J., 2012, Autolanding Pada UAV (Unmanned Aerial Vehicle) Menggunakan Kontroler PID-Fuzzy, *Intitut Teknologi Sepuluh November, Surabaya*, 1 (1), 1–5,
- Naba, A., 2009, *Belajar Cepat Fuzzy Logic Menggunakan Matlab*, Sigit Suyantoro (ed.), ANDI OFFSET, Yogyakarta.
- Nasiri, B.S., Lin, S., Sachs, D. dan Jiang, J., 2009, *Motion Processing: The Next Breakthrough Function in Handsets*,
- Ogata, K., 2010, *Modern Control Engineering Fifth Edition*, Fifth, Prentice Hall, New Jersey.
- Pogram, D.F., 2014, Implementasi Metode Penala Konstanta PID Berdasarkan Logika Fuzzy pada Quadrotor, *Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta*,
- Pratama, G.N.P., Dharmawan, A. dan Atmaji, C., 2014, Implementasi Kendali Logika Fuzzy pada Robot Line Follower, *Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta*, 4 (1), 45–56,
- Santos, M., Lopez, V. dan Morata, F., 2010, Intelligent fuzzy controller of a quadrotor, *2010 IEEE International Conference on Intelligent Systems and Knowledge Engineering*, [Online] (October), 141–146, tersedia di DOI:10.1109/ISKE.2010.5680812, diakses 29 Oktober 2015.
- Sivanandam, S.N., Sumathi, S. dan Deepa, S.N., 2007, *Introduction to Fuzzy Logic using MATLAB*, [Online]. tersedia di DOI:10.1007/978-3-540-35781-0.
- Wenang, B., Dikairono, R. dan Utami, H., 2012, Rancang Bangun Sistem Takeoff Unmanned Aerial Vehicle Quadrotor Berbasis Sensor Jarak Inframerah, *Intitut Teknologi Sepuluh November, Surabaya*, 1 (1),
- Wicaksono, H., 2012, Self Stabilizing 1 Axis QuadCopter Using T2-Fuzzy Controller, *Tesis*, Universitas Surabaya.