

DAFTAR PUSTAKA

- Abidin H. Z. (1995) “Penentuan Posisi dengan GPS dan Aplikasinya” PT.Paradnya Paramitra Jakarta. “Buku Petunjuk VALSAT – 021”
- E. B. Purwanto, ”Pemodelan Sistem dan Analisis Kesetabilan Dinamis pesawat UAV”, Peneliti Bidang Avionik, Pustekbang, LAPAN, 2012.
- Johnson, Curtis D. (1997). "Accelerometer Principles". Process Control Instrumentation Technology. Prentice Hall. ISBN 0-13-441305-9. Retrieved, 6 January 2014.
- Karim,Syaiful. 2013. Sensor dan Aktuator. Jakarta : Kementerian Pendidikan dan Kebudayaan Republik Indonesia.
- Manon Kok, Jeroen D. Holy and Thomas B. Schoon. “Using Inertial Sensors for Position and Orientation Estimation”. Department of Information Technology, Uppsala University, Sweden
- PT. Adhinus Lestari Jaya Jakarta. Intruction Manual Raython, Model 21
- Raster Scan RadarSystem.Capt. W.D. Moss. 1965. Radar Watchkeeping.
- Wahana Pemetaan Lahan Berbasis Unmaned Aerial Vehicle (UAV),” Jurnal, Jurusan Pendidikan, Teknik Elektronika,Universitas Negeri Yogyakarta.2016
- U-BLOX: *NEO 8 U-blox 8 GPS Modules Datasheet*.
“<http://www.u-blox.com/en/product/neo-m8-series>