

## DAFTAR PUSTAKA

- Alisongo, Asuy. Pendeteksi dan Pelacakan Keberadaan Manusia Menggunakan Global Positioning System (GPS) berbasis Android Melalui Google Map Server.
- Akbar, Ghani.(2013). Perancangan Dan Analisis Otomasi Sistem Kendali Quadcopter Melalui Koordinat Dengan Global Posotioning System Tracker. [Online]. Tersedia : <https://www.scribd.com/doc/212541173> (diakses 10 Juli 2016)
- Alwi, Bashori(2015). Perancangan Data *Distribution* Unit Sebagai *Backup* Data Posisi, Navigasi dan Referensi Waktu Di Kapal Perang Republik Indonesia Untuk Sistem Pertahanan Terhadap GPS *Jamming*. Institut Teknologi Bandung
- Basukesti, Agus. Perancangan Sitem Tele Navigation Pesawat Tanpa Awak. [Online]. Tersedia : [http://stta.name/data\\_lp3m/](http://stta.name/data_lp3m/) (diakses 23 Juli 2016)
- Pratama, Adinata. (2013). Rancang Bangun Sistem *Aulopilot Quadcopter Robot* menggunakan Penentuan Posisi berbasis GPS (*Global Poillioning System*).[Online]. Tersedia : <https://wisuda.unud.ac.id/pdf/1104405075-1-1.%20Halaman%20Awal.pdf> (diakses 18 Juni 2016).
- Puspisari, D.R, dkk. Perancangan Sistem Koordinasi Dan Kendali Formasi UAV Quadrotor Untuk Optimalisasi Mitigasi Bencana. [Online]. Tersedia : <http://artikel.dikti.go.id/index.php/PKM-P/article/viewFile/467/467>
- Rangku, Syahrizal. Aplikasi GPS Pada Quadcopter Sebagai Pengontrol Hold Position.2014
- Schematic and layout pix4* [Online]. Tersedia : <https://pixhawk.org/modules/px4fmu>, diakses 10 Juli 2016

Tingkat akurasi untuk GPS

<http://sinauonline.50webs.com/GSM/GSM%20GPS.html>

[https://id.wikipedia.org/wiki/Sistem\\_Pemosisi\\_Global](https://id.wikipedia.org/wiki/Sistem_Pemosisi_Global)