

DAFTAR PUSTAKA

- Akbar Habibi, Ghani. 2013. *Perancangan Dan Analisis Otomasi Sistem Kendali Quadcopter Melalui Koordinat Dengan Global Positioning System Tracker*. Bandung.
- Nurmansyah. 2014. Laporan Akhir: *Kontrol Kestabilan Quadcopter Dengan Menggunakan Sensor Gyroscope ITG-3205*. Politeknik Negeri Sriwijaya. Palembang.
- Rangku, Muhammad Syahrizal. 2014. Laporan Akhir: *Aplikasi GPS Pada Quadcopter Sebagai Pengontrol Hold Position*. Politeknik Negeri Sriwijaya. Palembang.
- Tamba, Antonius Handika. 2014. Laporan Akhir: *Pengontrolan Motor Brushless Pada Quadcopter Dengan Menggunakan Electronic Speed Control (ESC)*. Politeknik Negeri Sriwijaya. Palembang.
- Yulistiyanto, Andry. 2013. *Pembuatan Quadcopter Sebagai Pemantau Area yang Dikendalikan Jarak Jauh dan Diakses Melalui Web*. Semarang.
- Asrul. 2014. *Sistem Kendali Posisi dan Ketinggian Terbang Pesawat Quadcopter*. Universitas Hasanuddin. Makassar.
- Hendriawan Akhmad, dkk. 2012. *Sistem Kontrol Altitude Pada UAV Model Quadcopter Dengan Metode PID*. Politeknik Elektronika Negeri Surabaya. Surabaya.
- M. Komarudin, dkk. 2013. *Sistem Kendali Holding Position Pada Quadcopter Berbasis Mikrokontroler Atmega 328p*. Universitas Lampung. Bandar Lampung.
- Hidayat Nur. 2009. *Rancang Bangun Sistem Kendali Quadrotor Untuk Keseimbangan Posisi Dengan PID*. Universitas Indonesia. Depok.

<http://firmanikhsan.com/mengenal-quadcopter/> (diakses pada 13 juni 2016, pukul 10.40 WIB)

<http://www.pocketgpsworld.com/howgpsworks.php> (diakses pada 13 juni 2016, pukul 11.30)

<http://www.insinyoer.com/prinsip-kerja-quadcopter/> (diakses pada 20 juni 2016, pukul 11.30 WIB)

<http://zoniaelektro.net/komponen-dan-prinsip-kerja-quadcopter/> (diakses pada 20 juni 2016, pukul 12.20 WIB)

http://ardupilot.org/planner/docs/common-mavlink-mission-command-messages-mav_cmd.html (diakses pada 30 juni 2016, pukul 20.21 WIB)

<https://pixhawk.org/peripherals/sensors/gps> (diakses pada 28 juli 2016, pukul 19.30 WIB)

https://pixhawk.org/_media/modules/px4fmu-schematic-v1.6.pdf (diakses pada 28 juli 2016, pukul 19.40 WIB)

<http://www.schematics.com/project/pixhawk-tractor-wiring-24753/>
(diakses pada 28 juli 2016, pukul 20.04 WIB)

<https://store.3dr.com/products/3dr-gps-ublox-with-compass> (diakses pada 28 juli 2016, pukul 21.11 WIB)

<https://3drobotics.zendesk.com/hc/en-us/articles/207358096-3DR-Pixhawk> (diakses pada 28 juli 2016, pukul 21.22 WIB)