

DAFTAR PUSTAKA

- Kardono, AK, R. E., & Fatoni, A. 2012. Perancangan dan implementasi sistem pengaturan optimal LQ untuk menjaga kestabilan hover pada Quadcopter. Teknik ITS, 7-13.
- Kaunang, J.(2010). Materi Diklat Awal Aeromodelling. Jakarta :Federasi Aerosport Sluruh Indonesia Persatuan Olahraga Aeromodeling Indonesia.
- M. Barmawi, 1999, *Prinsip Kerja Drone*. Jakarta : Erlangga.
- Millman dan Halkiits. Elektronika Terpadu, Rangkaian dan System Analog dan Dijital Edisi Pertama.Jakarta, Erlangga, 1980.
- Hasan. 1999. *Rangkaian Dasar Elektronika*. Bandung : Ganesha.
- Sirajuddin.2009. *Rancang Bangun Robot Terbang Quadcopter*.Pontianak.
- Yusuf, Zam.”Perancangan dan implementasi autonomus moving forward maneuver pada quadcopter”, Tugas Akhir, ITS surabaya, 2012.
- Wikipedia,“SensorUtrasonic”[http://id.wikipedia.org/wiki/sensor_ultrasonic_%29,10 february 2013](http://id.wikipedia.org/wiki/sensor_ultrasonic_%29,10%20februari%202013).
- [Online] <http://untestedprototype.com/2014/07/r-250-fpv-quad-plans/>, diakses 4 Mei 2014
- [Online] https://docs.zubax.com/zubax_gnss, diakses 18 Juni 2016
- [Online] <https://pixhawk.org/peripherals/sensors/gps>, diakses 10 Juli 2016
- [Online] <http://www.ican-education.com/>, diakses 10 Juli 2016
- [Online] <https://pixhawk.org/modules/px4fmu>, diakses 23 Juli 2016
- [Online] <https://pixhawk.org/peripherals/telemetry>, diakses 23 Juli 2016
- [Online] journal.trunojoyo.ac.id/jim/article/, diakses 27 Juli 2016
- [Online] http://stta.name/data_lp3m/Perancangan%20Sistem%20Tele-Navigation%20Pada%20Pesawat%20Tanpa%20Awak%20_Microw%20UAV_.pdf/, diakses 27 Juli 2016