

DAFTAR PUSTAKA

- [1] Jatmiko, Wianu, dkk. 2012. *Robotkia Teori Dan Aplikasi*. Fakultas Ilmu Komputer, Universitas Indonesia
- [2] Hendriawan, Ahmad, dkk. 2012. *Sistem Kontrol Altitude Pada UAV Model Quadcopter Dengan Metode PID*. Politeknik Elektronika Negri Surabaya
- [3] Tamasso, Brescianoi, 2008. *Modelling, Identification and Control of a Quadcopter Helicopter*, Departement of Autonomic Control Lund University
- [4] Antono, Djoji. 2012. *Motor DC Brushless Tiga Fasa Satu Kutub*. Teknik Elektro Politeknik Negri Semarang
- [5] Dharmawean, Abe, 2009. *Pengendalian Motor Brushless DC Dengan Metode PWM Sinusodial Menggunakan Atmega16*. Fakultas Teknik, Teknik Elektro, Universitas Indonesia
- [6] Kristanto, Daniel. 2012. *Rancang Bangun Pesawat Mandiri Tanpa Awak Dengan Empat Baling Baling Penggerak*. Fakultas Teknik Elektronika dan Komputer, Universita Kristen Satya Wacana, Salatiga
- [7] Lukmana, Muhammad Arifudin dan Nurhandio, Hendro. Tanpa Tahun. *Rancang Bangun Unmanned Aerial Vechile (UAV) Empat Baling – baling*. Jurusan TeknikMesin, Fakultas teknologi Industri, Institut Teknologi Sepuluh November
- [8] Sutijo T, Mulyanto dan Suhartono, Vicent. 2011. *Kecerdasan Buatan*. Yogyakarta: Andi Offset
- [9] Troung, Phan dan Hung, Ngo, Tanpa tahun. “Ardupilot” diakses p[ada tanggal 26 Mei 2015

- [10] “Microcontroller Programing”, Lab Course. 2011. *Exercise 5 : PWM and Control Theory*. Technische Universitat Munchen, Germany
- [11] Parker, Matt dan Gerad, Bottroff. 2012. *Quadcopter*. Departement of Electrical and Computer Engginering. Colorado State University
- [12] “ATMEL” , Tanpa tahun. *8-bit AVR Microcontroller with 32Kbytes In-System Programable Flash*. Diakses pada 8 Januari 2016

