

## DAFTAR PUSTAKA

- [1] P. Fidiatoro, “Pengaplikasian Sensor Akselerometer Dan Giroskop Dalam Stabilisasi Robot Terbang 4 Baling – Baling (Quadcopter) Laporan,” *Politeknik Negeri Sriwijaya*, vol. 53, no. 9, pp. 1689–1699, 2013.
- [2] A. Dharmawan and I. N. Firdaus, “Purwarupa Sistem Otomasi Terbang Landas dan Mendarat Quadcopter,” *IJEIS - Indonesian Journal of Electronics and Instrumentation Systems*, vol. 2, no. 1, pp. 87–96, 2012, doi: 10.22146/ijeis.2343.
- [3] S. K. Indrawan, F. Hadary, and A. Hartoyo, “Rancang Bangun Robot Terbang Penghindar Halangan Dalam Ruang Bersekat,” *ELKHA: Jurnal Teknik Elektro*, vol. 10, no. 2, pp. 82–87.
- [4] M. S. Hudha and M. S. Zuhrie, “Rancang bangun sistem pengendalian self balancing pada dual motor proppeler menggunakan kontroler PID,” *Jurnal Teknik Elektro*, vol. 8, no. 3, 2019.
- [5] F. A. Permadi, R. E. A. Kadier, and A. Fatoni, “Perancangan dan Implementasi Autonomous Landing Menggunakan Behavior-Based dan Fuzzy Controller pada Quadcopter,” *Jurnal Teknik ITS*, vol. 1, no. 1, pp. A90–A95, 2012.
- [6] E. Haerani, “Analisa Kendali Logika Fuzzy Dengan Metode Defuzzifikasi COA ( Center of Area), Bisektor , MOM ( mean of Maximum), LOM ( Largest of Maximum), DAN SOM ( Smallest of Maximum ),” *Jurnal Sains dan Teknologi Industri*, 2015.
- [7] F. Baskoro, P. A. Guntoro, M. S. Zuhrie, B. Suprianto, and I. G. P. A. Buditjahjanto, “Sistem Kendali Dual Motor Propeller Pada Alat Self Balancing Menggunakan Kontroler Pid Dengan Tuning CHR,” *Jurnal Teknik Elektro*, vol. 10, no. 1, pp. 19–27, 2021.
- [8] B. J. Utomo and S. Siregar, “Rancang Bangun UAV (Unmanned Aerial Vehicle) Model Quadcopter dengan Menggunakan Algoritma Proportional Integral Derivative,” *eProceedings of Applied Science*, vol. 1, no. 1, 2015.
- [9] E. B. Purwanto, S. Lie, and S. H. Nasution, “Pemodelan Dan Simulasi Sistem Kendali Proportional Integral Derivative Untuk Kestabilan Dinamika Terbang

- Unmanned Aerial Vehicle (Modeling And Simulation Of PID Control For Flight Dynamic Stability of UAV),” *Majalah Sains dan Teknologi Dirgantara*, vol. 8, no. 2, 2013.
- [10] E. Kuantama, D. Craciun, I. Tarca, and R. Tarca, “Quadcopter propeller design and performance analysis,” in *New Advances in Mechanisms, Mechanical Transmissions and Robotics*, Springer, 2017, pp. 269–277.
- [11] A. Arnizam, “Rancang Bangun Sistem Penyemprotan Pestisida dan Pupuk pada Tanaman Padi Menggunakan Mikrokontroler,” 2018, [Online]. Available: <http://repositori.uin-alauddin.ac.id/16066/>
- [12] S. A. Alamsyah and M. Rivai, “Implementasi Lidar sebagai Kontrol Ketinggian Quadcopter,” *Jurnal Teknik ITS*, vol. 8, no. 2, pp. A109–A114, 2020.
- [13] A. H. Kurniawan and M. Rivai, “Sistem Stabilisasi Nampan Menggunakan IMU Sensor Dan Arduino Nano,” *Jurnal Teknik ITS*, vol. 7, no. 2, pp. A270–A275, 2018.
- [14] I. InvenSense, “MPU-6000 and MPU 6050 Product Specification Revision 3.4,” *United States*, 2013.
- [15] A. Nari, “Analisis Perbandingan Pengendali SMC dan Hybrid SMC-Fuzzy Untuk Mengendalikan Posisi Hover Quadcopter Pada Sudut Yaw,” *Universitas Islam Negeri Sultan Syarif Kasim Riau Pekanbaru*, vol. 2, no. 1, pp. 41–49, 2010.
- [16] B. Novriditiyo and A. Nurcahyo, “Pengaplikasian Sensor Jarak Ultrasonik HC-SR04 Pada Drone Quadcopter F330,” *Teknika STTKD: Jurnal Teknik, Elektronik, Engine*, vol. 7, no. 2, pp. 216–225, 2021.
- [17] A. Sugih, M. Huda, T. A. Zuraiyah, and F. L. Hakim, “Prototype Alat Pengukur Jarak Dan Sudut Kemiringan Digital Menggunakan Sensor Ultrasonik Dan Accelerometer Berbasis Arduino Nano,” *Bina Insani ICT Journal*, vol. 6, no. 2, pp. 185–194, 2019.
- [18] V. Praveen and S. Pillai, “Modeling and simulation of quadcopter using PID controller,” *International Journal of Control Theory and Applications*, vol. 9, no. 15, pp. 7151–7158, 2016.