

DAFTAR PUSTAKA

- Azhim Asyratul Azmi , Wahyudi. (2019). Perancangan Sistem Autonomous pada Pesawat Model UAV Jenis Glider. Universitas Muhammadiyah Yogyakarta.
- Bambang S , Arief A, Herry S H. (2015). Sistem Kendali PID pada Pengendalian Suhu untuk Kestabilan Proses Pemanasan Minuman Sari Jagung. Institut Teknologi Sepuluh Nopember.
- Dhiky Hartono, Soni Darmawan. (2018). Pemanfaatan Unmanned Aerial Vehicle (UAV) Jenis Quadcopter untuk Percepatan Pemetaan Bidang Tanah. Institut Teknologi Nasional Bandung
- Eka Candra W, Iwan Setiawan,ST. MT., Wahyudi,ST. MT. (2006). Auto Tuning PID Berbasis Metode Osilasi Ziegler-Nichols Menggunakan Mikrokontroler AT89S52 pada Pengendalian Suhu. Universitas Diponegoro.
- Gembong Edhi S , Eko S , Wijaya K. (2015). SISTEM KENDALI KETINGGIAN QUADCOPTER MENGGUNAKAN PID. Universitas Brawijaya
- Handy W , Josaphat P. (2004). Kontrol PID Untuk Pengaturan Kecepatan Motor DC Dengan Metode Tuning Direct Synthesis. Institut Teknologi Sepuluh Nopember Surabaya
- I Wayan Widhiada, Wayan Reza Y , Cok. G. Indra P. (2014). Auto Tuning PID Controller Untuk Mengendalikan Kecepatan DC Servomotor Robot Gripper 5 Jari. Universitas Udayana.
- Indreswari Suroso. (2018). Analisis Peran Unmanned Aerialvehicle Jenis Multicopter Dalam meningkatkan Kualitas Dunia Fotografi Udara Di Lokasi Jalur Selatan Menuju Calon Bandara Baru Di Kulonprogo. Sekolah Tinggi Teknologi Kedirgantaraan Yogyakarta.
- Indreswari Suroso. (2015). PERAN DRONE/UNMANNED AERIAL VEHICLE (UAV) BUATAN STTKD DALAM DUNIA PENERBANGAN. Sekolah Tinggi Teknologi Kedirgantaraan.
- Khalaqas Hakiim , Andi Dharmawan , Faizah. (2017). Optimasi Kendali PID menggunakan Algoritma Genetika untuk Penerbangan Quadrotor. UNIVERSITAS GADJAH MADA.
- Mahendra B N, Raden S. (2015). Penerapan Sistem Kendali PID pada Antena Pendeteksi Koordinat Posisi UAV. UNIVERSITAS GADJAH MADA.
- M Mobed B , Fernando A , M Faiz H , Iwan K W. (2021). PID Control System on Brushless DC Motor for Quadcopter Balance. Politeknik Elektronika Negeri Surabaya.
- Muliady , Ezra Julio Subagya. (2019). Sistem Pemetaan Udara Menggunakan Pesawat Fixed Wing. Universitas Kristen Maranatha.
- Mochammad Z, Desyderius M, Gatut S. (2020). Penerapan PID (Proportional Integral Derivative) Untuk Mengontrol Mode Manual Drone Hexacopter. Politeknik Angkatan Darat Pendem.
- Nur Yanti , Fathur Zaini R , Suhaedi. (2017). PENGENDALIAN KESTABILAN TERBANG ROBOT PENJELAJAH UDARA DENGAN METODE HYBRID PID-FUZZY. Politeknik Negeri Balikpapan.

- Panca Agung K , Andi D. (2017). Pengendalian Kestabilan Ketinggian pada Penerbangan Quadrotor dengan Metode PID Fuzzy. UNIVERSITAS GADJAH MADA.
- Panji Saka G , Sigit P , Subandi. (2016). SISTEMPEMBELAJARAN KONTROLPID (PROPORSIONAL INTEGRAL DERIVATIF) PADA PENGATUR KECEPATAN MOTOR DC. IST Akprind Yogyakarta.
- Rendra Dwi F , Budi Sumanto , Rella Mareta. (2018). RANCANG BANGUN QUADROTOR DENGAN KENDALI ROBUST PID UNTUK PEMETAAN SAWAH PRA PANEN. Universitas Gadjah Mada
- Radita Arindya. (2015). PENALAAAN KENDALI PID UNTUK PENGENDALI PROSES. Universitas Satyagama Jakarta.
- Rahmad Hidayat dan Ronny Mardiyanto. (2016). Pengembangan Sistem Navigasi Otomatis Pada UAV (Unmanned Aerial Vehicle) dengan GPS(Global Positioning System) Waypoint. Institut Teknologi Sepuluh Nopember.
- Rosalia H. Subrata, Raymond Tarumasely & Calvin Dwianto S. (2017). PERANCANGAN PENGENDALI PID UNTUK GERAKAN PITCH DAN ROLL PADA QUADCOPTER. Universitas Trisakti.
- Rosalina, Ibnu Qosim, M Mujirudin. (2017). Analisis Pengaturan Kecepatan Motor DC Menggunakan Kontrol PID (Proportional Integral Derivative).Universitas Muhammadiyah Prof. DR. HAMKA.
- Wili Kumara Juang, Lauw Lim Un Tung. (2016). Pembuatan Model Quadcopter yang Dapat Mempertahankan Ketinggian Tertentu. Universitas Kristen Petra.