

DAFTAR PUSTAKA

- Adi, S. (2008). Analisis Dan Karakterisasi Badan Air Sungai, Dalam Rangkamenunjang Pemasangan Sistim Pemantauan Sungai Secara Telemetry. *J.Hidrosfir Indonesia*, 3, 123-136.
- Anshori, M. I. (2009). Desain Kontrol *Autopilot* pada UGV (Unmanned Ground Vehicle) berbasis GPS (Global Positioning System).
- Audli, R. (2014). Rancang Bangun AlatUkur *Portable* 9 Titik Kecepatan Aliran Sungai (Open Chanel) Nirkabel Berbasis Pc. *ELECTRICIAN-Jurnal Rekayasa dan Teknologi Elektro*, 8, 68-81.
- Calce, A. (2008). *Robo boat - building unmanned surfaced vessels from RC motorboats*. Toronto, Ontario, Canada: Computer Science and Engineering York University.
- Colito, J. (2007). *Autonomous Mission Planning and Execution for Unmanned Surface Vehicle in Compliance with the Marine Rules of the Road*. Washington: University of Washington.
- Dunbabin, M. (December 2-4, 2009). *An Autonomous Surface Vehicle for Water Quality Monitoring. Australasian Conference on Robotics and Automation (ACRA)* (hal. 3-5). Sydney, Australia: Autonomous System Laboratory.
- Earth Point, Tools for Google Earth (2015). Diakses pada 4 Oktober 2015, dari <https://www.earthpoint.us/ExcelToKml.aspx>
- Halvorsen, H. (June, 2008). *Dynamic Positioning for Unmanned Surface Vehicles. Master of Science in Engineering Cybernetics Norwegian University*, 3-6.
- Istiqphara, S. (2013). Rancang Bangun Sistem Manual Pilot menggunakan *Joystick Logitech* dan Sistem *Autopilot* pada Wahana Udara Tak Berawak. *Electrician*, 65-80.
- Nugroho, G. D. (2010). Studi Perancangan *Steering* Sistem Pada *Unmanned Surface Attack Boat* 9 Meter Berbasis *Micro Controller*. *Journal FTK-ITS*, 2, 1.
- Prasetyo, H. P. (2012). Perancangan Sistem Navigasi pada Kapal (MCST-1 SHIP *AUTOPILOT*) untuk Mendukung Sistem *Autopilot*. *ITS Surabaya*.

- Perbani, N. M. (2014). Pembangunan Sistem Penentuan Posisi Dan Navigasi Berbasis *Unmanned Surface Vehicle* Untuk Survey Batimetri. *Jurnal Iternas Rekayasa*, 18, 9-22.
- Susilo, Aris (2015). Pengembangan Sistem *Autopilot* pada Wahana Udara Tanpa Awak Fixed Wing Proto-03. Tugas Akhir. Teknik Elektro Universitas Lampung.
- Siswandi, B (2012), Perencanaan Unmanned Surface Vehicle (*USV*) ukuran 3 Meter Tipe Serbu Cepat. ITS
- Taufik, A. S. (2013). Sistem Navigasi *Waypoint* pada Autonomous Mobile Robot. *Teknik Elektro Universitas Brawijaya*.
- Wikipedia. (2014). *Unmanned Surface Vehicle*. Diakses pada 16 Januari 2015, dari Wikipedia: http://en.wikipedia.org/wiki/Unmanned_surface_vehicle