

DAFTAR PUSTAKA

- [1] Wiguna Utama, M. R. (2013). Sistem Kendali *Holding Position* Pada *Quadcopter* Berbasis Mikrokontroler *Atmega 328p* . Tugas Akhir. Universitas Lampung. Bandar Lampung.
- [2] Sugiarta, A. A. G., (2008). *Dampak Bising Dan Kualitas Udara Pada Lingkungan Kota Denpasar* , Volume 8 No.2 , p. 162 - 167.
- [3] Hoffman, G.M. and Waslander, S.L. (2008). *Quadrotor Helicopter Trajectory Tracking Control* . *AIAA Guidance, Navigation and Control Conference and Exhibit* . 18-21 2008 Agustus. Honolulu. Hawaii. AIAA 2008-7410.
- [4] S Purnomo Didik, R Arini Nu, dan Septiawan Bachtiar. (2011). *Navigation and Control System of Quadrotor Helicopter* . Electronics Engineering Polytechnic Institute of Surabaya (EEPIS). Surabaya.
- [5] Zabunov, S, dkk., (2014). *XZ-4 Vertical Takeoff and Landing Multi-Rotor Aircraft* , Volume 2(4), pp. 1-7.
- [6] Duyo, R. A., (2009). *Aplikasi Rangkaian Terintegrasi MC 1374 Sebagai Pemancar Audio Vidio Pada Kanal High Frequency Televisi* , Volume 4 No.1 , p. 1.
- [7] Pixhawk
<http://copter.ardupilot.com/wiki/common-pixhawk-overview/>
Diakses pada 1 Juli 2015
- [8] Suja, M. J. J., (2015). Sistem Navigasi Pada Unmanned Surface Vehicle Untuk Pemantauan Kondisi Daerah Perairan. Tugas Akhir. Teknik Elektro Universitas Lampung.