

DAFTAR PUSTAKA

- Rafiq, M., Kurniawan, F., & Purnami, N. A. (2021). Koreksi Sudut Attitude Dan Heading Quadrotor Dengan Perubahan Matriks Kovarian Derau Pengukuran Kalman Filter. *SITEKIN: Jurnal Sains, Teknologi dan Industri*, 18(2), 251-260,
- Casson, A. J., Galvez, A. V., & Jarchi, D. (2016). Gyroscope vs. accelerometer measurements of motion from wrist PPG during physical exercise. *ICT Express*, 2(4), 175-179,
- Suryanti, D. I. (2017). Inertial Measurement Unit (IMU) Pada Sistem Pengendali Satelit. *Media Dirgantara*, 12(2).
- Alma'i, V. R., Wahyudi, W., & Setiawan, I. (2011). Aplikasi Sensor Accelerometer Pada Deteksi Posisi (Doctoral dissertation, Jurusan Teknik Elektro Fakultas Teknik).
- As'ari, M. H., WAHYUDI, W., & Setiawan, I. (2012). PENDETEKSI SUDUT MENGGUNAKAN SENSOR GYROSCOPE (Doctoral dissertation, Jurusan Teknik Elektro Fakultas Teknik).
- Mubarok, A., Wahyudi, W., & Setiawan, I. (2011). *Pendeteksi Rotasi Menggunakan Gyroscope Berbasis Mikrokontroler ATmega8535* (Doctoral dissertation, Jurusan Teknik Elektro Fakultas Teknik Undip).
- TARYANA, N., NATALIANA, D., & ANANDA, A. R. (2015). Pendeteksi Sikap pada Model Wahana Terbang menggunakan Inertial Measurement Unit. *ELKOMIKA: Jurnal Teknik Energi Elektrik, Teknik Telekomunikasi, & Teknik Elektronika*, 3(1), 16.
- Nurfansyah, R., Wahyudi, W., & Setiyono, B. (2013). Estimasi Sudut Orientasi Benda Menggunakan Sensor 6 DOF IMU dan Sensor Magnetometer 3 Aksis. *Transient: Jurnal Ilmiah Teknik Elektro*, 2(3), 770-775.
- Accelerometers, T. S. U. L. (2007). Kimberly Tuck. *Accelerometer Systems and Applications Engineering, Tempe, AZ*.
- SourceForge. (2013, Januari 22). *Smartphone IMU GPS*. Dipetik Maret 5, 2020, dari sourceforge: <https://sourceforge.net/projects/smartphone-imu/>

- Jonathan, N., & Rippun, F. (2016). implementasi Filter Kalman Pada Sistem Sensor Inertial Measurement Unit (IMU) Quadcopter. *Jurnal Elektro, Vol 9*, 99-110,
- Lee, J. K., Park, E. J., & Robinovits, S. N. (2012). Estimation of Attitude and External Acceleration Using Inertial Sensor Measurement During Various Dynamic Conditions. *IEEE Trans Instrum Meas.*
- Yashpal, S., & Rajesh, M. (2015). Relative Study of Measurement Noise Covariance R and Process. *IOSR Journal of Electrical and Electronics Engineering (IOSR-JEEE)*
- Lasmadi, Cahyadi, A., & Hidayat, R. (2016). Implementasi Kalman Filter untuk Navigasi Quadrotor Berbasis Sensor Accelerometer. *SEMINAR NASIONAL INOVASI DAN APLIKASI TEKNOLOGI DI INDUSTRI (SENIATI) 2016.*
- Sandi, B. Y., Kurniawan, F., & Lasmadi, L. (2020, December). Estimasi sudut orientasi rigid body dengan menggunakan sensor IMU (Inertial Measurement Unit) dan Magnetometer. In *Conference SENATIK STT Adisutjipto Yogyakarta* (Vol. 6, pp. 283-294).
- Saptadi, A. H. (2014). Perbandingan Akurasi Pengukuran Suhu dan Kelembaban Antara Sensor DHT11 dan DHT22. *Jurnal Infotel*, 6(2), 49-56. Saptadi, A.
- Caruso, M. J. (2000, March). Applications of magnetic sensors for low cost compass systems. In *IEEE 2000, Position location and navigation symposium (Cat. No. 00CH37062)* (pp. 177-184). IEEE.