

## DAFTAR PUSTAKA

- Alma'i, V. R., Wahyudi, W., & Setiawan, I. (2011). Aplikasi Sensor Accelerometer pada Deteksi Posisi (*Doctoral dissertation*, Jurusan Teknik Elektro Fakultas Teknik).
- Ardiantara, P. S., Sumiharto, R., & Wibowo, S. B. (2014). Purwarupa Kontrol Kestabilan Posisi dan Sikap pada Pesawat Tanpa Awak Menggunakan IMU dan Algoritma Fusion Sensor Kalman Filter. *IJEIS*, 4(1), 25-34.
- Barton, J. D. (2012). Fundamentals of small unmanned aircraft flight. *Johns Hopkins APL technical digest*, 31(2), 132-149.
- Ermawati, E., Rahayu, P., & Zuhairroh, F. (2017). Perbandingan Solusi Numerik Integral Lipat Dua pada Fungsi Aljabar dengan Metode Romberg dan Simulasi Monte Carlo. *Jurnal MSA*.
- Jonathan, N., & Rippun, F. (2016). Implementasi Kalman filter pada Sistem Sensor *Inertial Measurement Unit* (IMU) *Quadcopter*. *Jurnal Elektro Unika Atma Jaya*, 9(2), 99-110.
- Kimberly Tuck (2007). *Accelerometer Systems and Applications Engineering, Accelerometers*, T. S. U. L. Tempe, AZ.
- Krisdiana, I., Murtafiah, W., & Masfingatin, T. (2018). Statistika Matematika Berorientasi Pembelajaran Berbasis Riset.
- Kurniawan, F., Nasution, M. R. E., Dinaryanto, O., & Lasmadi, L. (2021). Penentuan Orientasi dan Translasi Gerakan UAV Menggunakan Data Fusion Berbasis Kalman Filter. *AVITEC*, 3(2).
- Lasmadi, L., Cahyadi, A. I., Hidayat, R., & Herdjunanto, S. (2017). *Inertial Navigation for Quadrotor Using Kalman Filter with Drift Compensation*. *International Journal of Electrical and Computer Engineering*, 7(5), 2596.
- Lasmadi, L., Kurniawan, F., & Pamungkas, M. I. (2021). Estimasi Sudut Rotasi Benda Kaku Berbasis IMU Menggunakan Kalman Filter. *Avitec*, Vol. 3, No. 1
- Mubarok, A., Wahyudi, W., & Setiawan, I. (2011). Pendeteksi Rotasi Menggunakan Gyroscope Berbasis Mikrokontroler

*ATmega8535 (Doctoral dissertation, Jurusan Teknik Elektro Fakultas Teknik Undip).*

- Munir, R., & Lidya, L. (2016). Algoritma dan Pemrograman dalam bahasa pascal, C, dan C++.
- Nurhakim, A., Saputra, H. M., & Ismail, N. (2018, January). Pengaruh Sudut *Roll* Terhadap Perubahan Sudut *Pitch* Pada Sensor Accelerometer. In *Prosiding-Seminar Nasional Teknik Elektro UIN Sunan Gunung Djati Bandung* (pp. 20-25).
- Ojeda, L. V., Zaferiou, A. M., Cain, S. M., Vitali, R. V., Davidson, S. P., Stirling, L. A., & Perkins, N. C. (2017). *Estimating Stair Running Performance Using Inertial Sensors*. *Sensors*, 17(11), 2647.
- Patonis, P., Patias, P., Tziavos, I. N., Rossikopoulos, D., & Margaritis, K. G. (2018). *A Fusion Method for Combining Low-Cost IMU/Magnetometer Outputs for Use In Applications On Mobile Devices*. *Sensors*, 18(8), 2616.
- Rhudy, M. B., Salguero, R. A., & Holappa, K. (2017). A Kalman filtering tutorial for undergraduate students. *International Journal of Computer Science & Engineering Survey*, 8(1), 1-9.
- Riyadi, M., Wahyudi, W., & Setiawan, I. (2011). *Pendeteksi Posisi Menggunakan Sensor Accelerometer MMA7260Q Berbasis Mikrokontroler ATMEGA 32* (Doctoral dissertation, Diponegoro University).
- 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).
- Setiawan, J. D., Widodo, A., & Nugroho, D. B. Perancangan dan Pembuatan *Platform Validasi Inertial Measurement Unit (IMU)*. *ROTASI*, 13(1), 1-7.
- Shen, C., Bai, Z., Cao, H., Xu, K., Wang, C., Zhang, H., ... & Liu, J. (2016). *Optical flow Sensor/INS/Magnetometer Integrated Navigation System for MAV in GPS-Denied Environment*. *Journal of Sensors*, 2016.
- Suryanti, D. I. (2017). Inertial Measurement Unit (IMU) Pada Sistem Pengendali Satelit. *Media Dirgantara*, 12(2).

- 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.
- Wicaksono, M. A. R., Kurniawan, F., & Lasmadi, L. (2020). Kalman Filter Untuk Mengurangi Derau Sensor *Accelerometer* pada IMU Guna Estimasi Jarak. *Aviation Electronics, Information Technology, Telecommunications, Electricals, Controls*, 2(2), 145-160.
- Widodo, R. B., & Wada, C. (2016). Attitude estimation using kalman filtering: external acceleration compensation considerations. *Journal of Sensors*, 2016.