

## DAFTAR PUSTAKA

- Alma'i, V. R., Wahyudi, & Setiawan, I. (2009). Aplikasi Sensor *Accelerometer* Pada Deteksi Posisi. *Makalah Seminar Tugas Akhir*, 1-10.
- Becker, A. (2018). *Kalman Filter*. Diambil kembali dari KalmanFilter.NET: <https://www.kalmanfilter.net/default.aspx>
- Bosch Sensortec GmbH. (2018, Oktober). Data Sheet BMI160 Small, Low Power Inertial Measurement Unit. Reutlingen, Baden-Wuerttemberg, Jerman.
- Caesarendra, W., & Ariyanto, M. (2011). *Panduan Belajar Mandiri MATLAB*. Jakarta: Elex Media Komputindo.
- Lasmadi. (2021, Februari). Penentuan Orientasi dan Translasi Gerakan UAV menggunakan *Data Fusion* berbasis Kalman Filter. *AVITEC Vol. 3, No. 1*, hal. 7-9.
- Lasmadi. (2019, April). Sistem Navigasi Quadrotor Berbasis IMU dengan Kalman Filter Tuning. *ELKHA, Vol. 11, No.1*, hal. 39-46.
- Lasmadi, Cahyadi, A., Herdjunanto, S., & Hidayat, R. (2017, Oktober). Inertial Navigation for Quadrotor Using Kalman Filter with Drift Compensation. *IJECE Vol. 7, No. 5*, hal. 2596-2604.
- Naval Aviation School Command. (2017). *Introduction to Air Navigation*. Florida: NAVAVSCOLSCOM-SG-200.
- Rhudy, M. B., Salguero, R. A., & Holappa, K. (2017, Februari). A Kalman Filtering Tutorial For Undergraduate Students. *IJCSES Vol. 8, No. 1*, hal. 1-18.
- Sandy Yoga, B., Kurniawan F., Lasmadi (2020, Desember). Estimasi Sudut Orientasi *Rigid Body* dengan Menggunakan Sensor IMU (*Inertial Measurement Unit*) dan Magnetometer. *SENATIK Vol. VI*.
- SourceForge. (2013, Mei 29). *Smartphone IMU GPS*. Diambil kembali dari SourceForge: <https://sourceforge.net/projects/smartphone-imu/>
- Supardi. (2011). *Metode Numerik dengan MATLAB*. Yogyakarta: Supardi.
- Suryanti, D. I. (2017, Desember). Inertial Measurement Unit (IMU) pada Sistem Pengendali Satelit. *Media Dirgantara Vol.12 No.2 Desember 2017*, hal. 7-10.
- Wicaksono Muhammad Ari Roma, Kurniawan F., Lasmadi (2020). Kalman Filter Untuk Mengurangi Derau Sensor *Accelerometer* pada *Inertial Measurement Unit* Guna Estimasi Jarak. Yogyakarta : Sekolah Tinggi Teknologi Adisutjipto.