

Daftar Pustaka

- ACHKAM, M. F. (2015). *UJI KENDALI TERBANG OTOMATIS MODE WAYPOINT SEJAUH 1.5 KM PADA PLATFORM UAV MENGGUNAKAN SOFTWARE ARDUPILOT*. Yogyakarta: Sekolah Tinggi Teknologi Adisutjipto.
- Anderson, J. D. (2012). *Aircraft Performance and Design*. New York: The McGraw-Hill Companies, Inc., .
- Ardupilot.org/Plane. (n.d.).
- CHAIRUNNAS. (2021). *PENGUJIAN TERBANG PESAWAT TANPA AWAK EAGLE-X MIRIP BURUNG MENGGUNAKAN ARDUPILOT*. Yogyakarta: Institut Teknologi Dirgantara Adisutjipto.
- CITIUS. (2021). *Laporan KRTI 2021 ITDA-AC* . jakarta: PUSPRESNAS.
- FURKANI, R. (2016). *PERANCANGAN SISTEM KENDALI AUTOPILOT PESAWAT UAV S774-TP DENGAN METODE HARDWARE IN THE LOOP SIMULATION*. Yogyakarta: Sekolah Tinggi Teknologi Adisutjipto.
- Guno, Y., Budiarti, D., & Raharjo, D. (2017). PEMANFAATAN PESAWAT UDARA NIR AWAK (PUNA) ALAP-ALAP UNTUK PEMANTAUAN GUNUNG BERAPI . *M.P.I. Vol.11, No 3*, 231-238.
- HABAYAHAN, R. A. (2014). *APLIKASI PENGENDALIAN TERBANG OTOMATIS MODE WAYPOINT PADA PESAWAT SSU-04 MENGGUNAKAN ARDUPILOT*. Yogyakarta: Sekolah Tinggi Teknologi Adisutjipto.
- Hermawan, A., & Muliady. (2019). Realisasi dan Tuning Pengontrolan PID Drone Fixed Wing. *Jurnal Teknik Elektro Dan Komputer Triac*.
- HERMAWAN, R. H. (2015). *PERANCANGAN DAN APLIKASI PENGENDALIAN TERBANG OTOMATIS MODE HOLDING POINT PADA UAV MENGGUNAKAN ARDUPILOT*. Yogyakarta: Sekolah Tinggi Teknologi Adisutjipto.
- Hidayat, R., & Mardiyanto, R. (2016). Pengembangan Sistem Navigasi Otomatis Pada UAV (Unmanned Aerial Vehicle) dengan GPS(Global Positioning System) Waypoint. *Jurnal Teknik ITS*, A-898 - A-903.
- Irmawan, E., & Prasetyo, E. E. (2020). Kendali Adaptif Neuro Fuzzy PID untuk Kestabilan Terbang Fixed Wing UAV. *Jurnal Nasional Teknik Elektro dan Teknologi Informasi*, 73-78.
- MULIA, A. (2016). *RANCANG BANGUN DAN ANALISA SISTEM KENDALI PID PADA UNMANNED AERIAL VEHICLE (UAV) FIXED WING*. Surabaya: Institut Teknologi Sepuluh Nopember.

- PUSPRESNAS. (2021). *PEDOMAN KONTES ROBOT TERBANG INDONESIA TAHUN 2021*. Jakarta: Kementerian Pendidikan dan Kebudayaan.
- Saroinsong, H. S., Poekoel, V. C., & Manembu, P. D. (2018). Rancang Bangun Wahana Pesawat Tanpa Awak (Fixed Wing) Berbasis Ardupilot. *Jurnal Teknik Elektro dan Komputer*, 73-84.
- Setiawan, I. (2008). *KONTROL PID UNTUK PROSES INDUSTRI*. Surabaya: PT Elex Media Komputindo.
- Tuuk, C. P., Poekoel, V. C., & Litouw, J. (2018). Implementasi Pengendali PID Untuk Kestabilan Posisi Terbang Wahana Tanpa Awak. *Jurnal Teknik Elektro dan Komputer*, 53-62.
- Walalangi, J., Poekoel, V., & Kambey, F. (2018). Implementasi Pengendali PID Pada Pendaratan Otomatis Wahana Tanpa Awak. *Jurnal Teknik Elektro dan Komputer Vol. 7 No.1 (2018)*, 85-92.
- WICAKSONO, G. (2014). *APLIKASI PENGENDALIAN TERBANG OTOMATIS MODUS STABILIZE PADA PLATFORM SSU-03 MENGGUNAKAN SOFTWARE ARDUPILOT*. Yogyakarta: Sekolah Tinggi Teknologi Adisutjipto.
- YUSMALDI, A. (2014). *APLIKASI PENGENDALIAN TERBANG OTOMATIS MODUS "RETURN TO LAUNCH (RTL)" PADA PESAWAT SSU-02 MENGGUNAKAN SOFTWARE ARDUPILOT*. Yogyakarta: Sekolah Tinggi Teknologi Adisutjipto.