

## DAFTAR PUSTAKA

- Becker, A. (2018). *Kalman Filter*. Dipetik Juli 1, 2020, 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. Dipetik Juli 5, 2020
- Cahyono, B. (2013). Jurnal Phenomenon. *Penggunaan Software Matrix Laboratory (Matlab) Dalam Pembelajaran Aljabar Linear, Vol 1*, 45-62.
- Gani, R., Wahyudi, & Setiawan, I. (2010). Perancangan Sensor Gyroscope dan Accelerometer Untuk Menentukan Sudut dan Jarak. *Makalah Seminar Tugas Akhir*.
- Inertial Sense, Inc. (2014). *Coordinate Frames*. Dipetik Juli 29, 2020, dari InertialSense: [https://docs.inertialsense.com/user-manual/reference/coordinate\\_frames/](https://docs.inertialsense.com/user-manual/reference/coordinate_frames/)
- Jonathan, N., & Rippun, F. (2016). Implementasi Filter Kalman Pada Sistem Sensor Inertial Measurement Unit (IMU) Quadcopter. *Jurnal Elektro, Vol. 9*, 99-110.
- Lasmadi. (2018). Attitude Estimation For Quadrotor Based On IMU With Kalman-Filter. *Prosiding Seminar Nasional Teknologi Informasi dan Kedirgantaraan : Transformasi Teknologi untuk Mendukung Ketahanan Nasional, Vol. IV*, 351-358.
- Lasmadi, Cahyadi, A. I., & Hidayat, R. (2016). Estimasi Attitude Quadrotor Berbasis Sensor Gyroscope dengan Kalman Filter. *Seminar Nasional Inovasi Dan Aplikasi Teknologi Di Industri (SENIATI)*, 248-253.
- Mubarok, A., Wahyudi, & Setiawan, I. (2009). Pendeteksi Rotasi Menggunakan Gyroscope Berbasis Mikrokontroler. *Makalah Seminar Tugas Akhir*.
- Pearson Education Limited. (2009). Aircraft Instrument. Dalam E. H. Pallet, *Aircraft Instrument Principles and Applications* (hal. 116-121). India: Dorling Kindersley Pvt. Ltd.
- Rhudy, M. B., Salguero, R. A., & Holappa, K. (2017). A Kalman Filtering Tutorial For Undergraduate Students. *International Journal of Computer Science & Engineering Survey, Vol. 8*, 1-18.
- Shanghai, X. (2015). *Base by Xsens*. Dipetik Juli 29, 2020, dari base.xsens.com: <https://base.xsens.com/hc/en-us/community/posts/360006868219-ENU-or-NED-frame>

- SourceForge. (2013, Januari 22). *Smartphone IMU GPS*. Dipetik Maret 5, 2020, dari sourceforge: <https://sourceforge.net/projects/smartphone-imu/>
- Suryanti, D. I. (2017). Faktualita. *Inertial Measurement Unit (IMU) Pada Sistem Pengendali Satelit, Vol 12*, 7-9.
- Wahyudi, Susanto, A., Pramono, S., & Widada, W. (2009). Simulasi Filter Kalman Untuk Estimasi Sudut Dengan Menggunakan Sensor Gyroscope. *Jurnal TEKNIK, Vol 30*, 98-104.