

DAFTAR PUSTAKA

- Akhmad Hendriawan,2012. Sistem Kontrol Pada UAV Model Quadcopter Dengan Metode PID
- Furkani,Rahman, 2016. Perancangan Sistem Kendali *Autopilot* Pesawat UAV S774-TP dengan Metode *Hardware In the loop Simulation*.
- Heru,Dibyو.2014. Sistem Kendali .Yogyakarta: Graha Ilmu
- Heru,Dibyو.2017. PID *Toll* Model Standar. Yogyakarta: Teknosain
- Ogata, Katsuhiko.2010. “*Modern Control Engineering fifth edition*. New York: PrenticeHall,Inc
- T. Hidayat, 2012. Proses Pembuatan *Flight Simulator* secara manual dengan konsep *Hardware In The Loop Simulation (HILs)*
- Rake Silverrian, 2015. Sistem Pilot Terprogram Pesawat Tanpa Awak