

## DAFTAR PUSTAKA

Rahman Furkani. 2016. Perancangan Sistem Kendali Autopilot Pesawat UAV S77-TP Dengan Metode Hardware In The Loop Simulation. Skripsi, Jurusan Teknik Penerbangan, Sekolah Tinggi Teknologi Adisutjipto. Yogyakarta.

Sanghyuk Park, John Deyst, Jonathan P. How, A New Nonlinear Guidance Logic for Trajectory Tracking, Massachusetts Institute of Technology, Cambridge, MA, 02139, USA

Yonindra Dwi Fernanda, 2017 Rancangan Bangun Sistem Pencegah Tabrakan pada *Hexacopter* HC-TE13. Skripsi. Jurusan Teknik Elektro. Sekolah Tinggi Teknologi Adisutjipto. Yogyakarta.

Pixhawk PX4 Autopilot. <https://pixhawk.org/modules/pixhawk> Di akses pada tanggal 1 Oktober 2017.

Qground control. <http://qgroundcontrol.com/> Di akses pada tanggal 17 Oktober