

DAFTAR PUSTAKA

- Accelerometer, 2011, Accelerometer, online:
<http://www.instrumentationtoday.com/accelerometer2011/08/> diakses pada
20 Juni 2018 pukul 15:27 WIB.
- Ahmad Qadar Ginting, 2013, “Perancangan Waterpass Digital Untuk Mengukur
Kemiringan Permukaan Menggunakan Sensor MPU6050 Berbasis Atmega
8335”, Tugas Akhir Departemen Fisika Universitas Sumatra Utara.
- Akhmad Zaeni Mustofa, 2017, “Rancang Bangun Sistem *Robotic Landing Gear*
Dengan Menggunakan Sensor *Gyroscope* Pada *Hexacopter* HC-TE13”,
Tugas Akhir Departemen Teknik Elektro Sekolah Tinggi Teknologi
Adisutjipto Yogyakarta.
- Alex Vogel, dkk. Penelitian Vogel, melakukan kalibrasi dengan merubah nilai
kemiringan sudut *accelerometer* sebesar 0°, 6°, 14.5°, 19.5°, dan 30°.
- Alfonsius, 2016, Sensor *Accelerometer* dan *Gyroscope* untuk mengukur percepatan
atau gravitasi dan mengukur atau mempertahankan orientasi.
- Apriandiendoarduino, 2018,
[https://apriandiendoarduino.wordpress.com/2016/11/06/hw-arduino-a-
fondo/](https://apriandiendoarduino.wordpress.com/2016/11/06/hw-arduino-a-fondo/), Online, Di akes 14 Agustus 2018.
- Arduino, 2016, *arduino Board Uno*, online :
<https://www.arduino.cc/en/main/arduinoBoardUno>, diakses pada tanggal 6
Juli 2018, pukul 03.57 WIB.
- H. Eric Tseng, dkk. Eric melakukan penelitian berupa pengukuran kemiringan
sudut *pitch* dan *roll* pada kendaraan roda empat.
- Hobby components, 2012,
[https://hobbycomponents.com/sensors/377-gy-273-hmc5883l-3-axis-
digital-compass-module/](https://hobbycomponents.com/sensors/377-gy-273-hmc5883l-3-axis-digital-compass-module/), Online, Pada 28 Agustus 2018.
- Inven Sense Spu6050, 2013
[https://www.invensense.com/wp-content/uploads/2015/02/MPU-6000-
Datasheet1.pdf/](https://www.invensense.com/wp-content/uploads/2015/02/MPU-6000-Datasheet1.pdf/), Online, Pada 28 Agustus 2018.

I Wayan Pandu Swardiana, 2015, "Rancang Bangun Sistem Deteksi Dini Tanah Longsor Berbasis Arduino Duemilanove ATmega328", Tugas Akhir, Jurusan Teknik Elektro Sekolah Tinggi Teknologi Adisutjipto Yogyakarta.

Membuat Alat Penunjuk Arah atau Kompas HMC5883L online : <http://kursuselektronikaku.blogspot.com/2014/09/membuat-alat-penunjuk-arah-atau-kompas.html>. Diakses pada 22 Juni 2018 pukul 21.32.

Muhammad Rakif Panguale, 2015, "Rancang Bangun Pengukur Kemiringan Pantai Berbasis Mikrokontroler Dengan Sensor *Accelerometer*", Tugas Akhir Departemen Ilmu dan Teknologi Kelautan Institut Pertanian Bogor.

Nikunjshah**buzzer**, 2014,
<https://www.indiamart.com/proddetail/industrial-buzzer-7319040762.html>, Online,
Diakses 28 Agustus 2018.

Oka Danil Saputra, dkk. Sudut *pitch* dan *roll* dapat dijadikan sebagai pendeteksi kemiringan *quadrotor*.

Penelitian oleh Siti Yuliana dan Hendri Maja Saputra, tentang optimasi nilai konstanta *complementary filter* orde 2 pada sensor IMU.

Peraturan Direktur Jenderal Perhubungan Udara, Nomor: SKEP/77/VI/2005 tentang Persyaratan Teknis Pengoperasian Fasilitas Teknik Bandar Udara. Departemen Perhubungan Direktorat Jenderal Perhubungan Udara.

Sabinianus Wae Lopi, 2018, "Rancang Bangun Prototipe Pemantau Ketinggian Air di *Runway* pesawat Terbang Berbasis Nirkabel", Tugas Akhir, Departemen Teknik Elektro Sekolah Tinggi Teknologi Adisutjipto, Yogyakarta.

[Wibowo, Eko](#), 2013, "Waterpass Digital Menggunakan Sensor Accelerometer 3 Sumbu" Program Studi Teknik Elektro FTEK-UKSW di akses pada 25 juli 2018 pukul 22.15 WIB.