

DAFTAR PUSTAKA

- [1] M. Rana And M. Shahidul Islam, “Designing Approach Of Blimp For A Hybrid Vtol Aerial Robot.”
- [2] D. A. Sarafconn, D. I. Lanier, And M. D. Menghini, “Development Of An Autonomous Blimp,” 2012. [Online]. Available: <https://Digitalcommons.Wpi.Edu/Mqp-All/2918>
- [3] Q. Tao, J. Tan, J. Cha, Y. Yuan, And F. Zhang, “Modeling And Control Of Swing Oscillation Of Underactuated Indoor Miniature Autonomous Blimps,” 2021.
- [4] Agus *Et Al.*, “Rancang Bangun Quadcopter Dengan Kendali Pid.”
- [5] A. A. K. , Dan S. J. Seto P., “Perancangan Dan Implementasi Sistem Kendali Pid Untuk Pengendalian Gerakan Hover Pada Uav Quadcopter,” 2012.
- [6] Dan K. Bekti Yulianti, “Analisis Motor Pada Quadcopter.”
- [7] A. F. Dan S. N. Harista, “Sistem Navigasi Quadcopter Dan Pemantauan Udara,” 2018.
- [8] D. Ika Suryanti, “Inertial Measurement Unit (Imu) Pada Sistem Pengendali Satelit,” 2017.
- [9] D. Arief And R. Kurniawan, “Sistem Navigasi Pada Balon Udara Menggunakan Gps Dan Kontrol Logika Fuzzy,” 2016.
- [10] M. Khaery *Et Al.*, “Design Of Air Pressure Measuring Devices Using A Barometric Pressure 280.”
- [11] H. B. Aditya, “Navigasi Waypoint Dan Pengambilan Gambar Otomatis Pada Quadcopter,” 2021.
- [12] B. Y. Suprpto, M. A. Heryanto, H. Suprijono, J. Muliadi, And B. Kusumoputro, “Design And Development Of Heavy-Lift Hexacopter For Heavy Payload,” In *Proceedings - 2017 International Seminar On Application For Technology Of Information And Communication: Empowering Technology For A Better Human Life, Isemantic 2017*, Jul. 2017, Vol. 2018-January, Pp. 242–246. Doi: 10.1109/Isemantic.2017.8251877.
- [13] A. M. Handayani And I. N. Rifa, “Sistem Ground Control Station Berbasis Mobile Untuk Pengamatan Dan Pengendalian Uav.”
- [14] Y. Aditya, B. Irawan, And R. Erfa Saputra, “Perancangan Dan Implementasi Sistem Kendali Penerbangan Quadcopter Berbasis Pid Menggunakan Gps Dan Komunikasi Lora Pada Pencarian Pendaki Gunung Yang Hilang”.