

DAFTAR PUSTAKA

- [1] Priambodo, Ardy Seto, Adha Imam Cahyadi, Samiadji Herjuanto. “Analisa Kestabilan Terbang Quadrotor Dengan pengendali PD terhadap Gangguan”. Jurnal Teknik Elektro dan Teknik Informasi Universitas Gajah Mada. 2017
- [2] Angelica, T.G & Yolanda B., “Modelling & Robust Attitude Control of Quadcopter System,” IEEE International Conference on Electrical Engineering, Computing Science and Automatic Control, pp. 7-12, 2013.
- [3] Wicaksono, Prihatama Kunto. “Pengendalian Pergerakan *Hover* Quadcopter Menggunakan Metode PID Jaringan Syaraf Tiruan”. Teknik Elektro Fakultas Teknologi Industri ITS Surabaya. 2016.
- [4] Utomo, Bimo Jati. “Rancang Bangun UAV (*Unmanned Aerial Vehicle*) Model Quadcopter dengan menggunakan Algoritma Proportional Integral Derivative”. Jurnal Teknik komputer, Universitas Telkom Bandung Vol.1, No.1 April 2015
- [5] Tiep, Do Khac, Youn-Jae Ryoo. “*An Autonomous Control of Fuzzy-PD Controller For Quadcopter*”. *International Journal of Fuzzy and Intelligent Systems*. July 1, 2017.
- [6] Kardono, Rusdhianto Effendi AK, dan Ali Fatoni. “Perancangan dan Implementasi Pengaturan Optimal LQR untuk Menjaga Kestabilan *Hover* pada Quadcopter”. Jurnal Teknik ITS Vol.1, No.1. September 2012.
- [7] Putra, Tri Awan Nusa, Katjuk Astrowulan, dan Rusdhianto Effendi A.K. “Perancangan dan Implementasi Kontroler PID *Gain Scheduling* untuk Gerakan *Lateral Way-to-Way Point* pada UAV Quadcopter”. Jurnal Teknik POMITS Vol. 2, No. 2, 2013
- [8] Nurin, Chalidia Hamdani. “Perancangan Autonomous VTOL Pada Quadcopter Dengan Menggunakan Feedback Linearization dan Fuzzy Takagi Sugeno” Program Magister Fakultas Teknologi Elektro Institut Teknologi Sepuluh November. 2017
- [9] Bresciani, Tommaso. “Modelling, Identification dan Control of a Quadrotor Helicopter”. Department of Automatic Control, Lund University. October 2016.
- [10] Agho, Courage.”Dinamic Model and Control of Quadcopter in the Presence of Uncertainties” University of Uncertainties. 2017
- [11] Mathworks, “What Is Fuzzy Logic ?”, *Mathworks*, 2017. [Online]. Available : <http://www.mathworks.com/help/fuzzy/what-is-fuzzy-logic.html>. [accessed : November 03, 2017]

Hak Cipta Dilindungi Undang-Undang

1. Dilarang mengutip sebagian atau seluruh karya tulis ini tanpa mencantumkan dan menyebutkan sumber:

a. Pengutipan hanya untuk kepentingan pendidikan, penelitian, penulisan karya ilmiah, penyusunan laporan, penulisan kritik atau tinjauan suatu masalah.
b. Pengutipan tidak merugikan kepentingan yang wajar UIN Suska Riau.

2. Dilarang mengumumkan dan memperbanyak sebagian atau seluruh karya tulis ini dalam bentuk apapun tanpa izin UIN Suska Riau.

- [12] Mathworks, “Comparison Of Sugeno and Mamdani Systems”, *Mathworks*, 2017. [Online]. Available : <http://www.mathworks.com/help/fuzzy/comparison-of-sugeno-and-mamdani-systems.html>. [accessed : November 03, 2017]
- [13] Bambang Riyanta. TEKNIK KENDALI. Modul Perkuliahan Teknik Mesin UMY, 2016.
- [14] Triwiatno Aris. “Buku Ajar Sistem Kontrol Analog” Department of Electrical Engineering Dioponegoro University.
- [15] Ogata, Katsuhiko. “Modern Control Engineering Fourth Edition”. Aeeizh, University of Minnesota. 2002

Hak Cipta Dilindungi Undang-Undang

1. Dilarang mengutip sebagian atau seluruh karya tulis ini tanpa mencantumkan dan menyebutkan sumber:

- Pengutipan hanya untuk kepentingan pendidikan, penelitian, penulisan karya ilmiah, penyusunan laporan, penulisan kritik atau tinjauan suatu masalah.
- Pengutipan tidak merugikan kepentingan yang wajar UIN Suska Riau.

2. Dilarang mengumumkan dan memperbanyak sebagian atau seluruh karya tulis ini dalam bentuk apapun tanpa izin UIN Suska Riau.

