DAFTAR PUSTAKA

[1] Kardono, Rusdhianto Efendi AK, dan Ali Fatoni. Perancangan dan Implementasi Sistem Pengaturan Optimal *LQR* untuk Menjaga Kestabilan Hover pada Quadcopter, diakses pada tanggal 10 januari 2018.

[2] R.C. Gonzales, Richard E.Wood,Steven L.Eddins, 2008, *Digital Image Processing Third Edition*, Pearsonson Prentice Hall.

[3] W.K. Pratt, 2007, "*Digital Image Processing*", Wiley-Interscience, A John Wiley & Sons, Inc.

[4] Hansson, A., 2010, *Quadrotor UAV Konstruktion och användbarhetsstudie aven UAV i sensornätverk,* diakses pada tanggal 12 januari 2018.

[5] Arymurthy, M.A., dan S. Setiawan, Pengantar Pengolahan Citra , Elex Media Komputindo, 1992.

[6] Adiprawita dkk., *Development of AHRS (Attitude and Heading Reference System) for Autonomous UAV (Unmanned Aerial Vehicle),* https://www.researchgate.net/publication/228347170_Development_of_AHRS_Attitude_and_Heading_Reference_System_for_Autonomous_UAV_Unmanned_Aerial_Vehicle, diakses pada tanggal 18 januari 2018.

[7] Kong Wai Weng, *Measuring Titl Angle With Gyro and Accelerometer.* 2009 diakses pada http://tutorial.cytron.com.my/2012/01/10/measuring-tilt-angle-with-gyro-and-accelerometer/ tanggal 18 januari 2018.

[8] Forouzan, Behrouz, *Data Communication And Networking, Fourth Edition,* McGraw-Hill, 2007

[9] Honeywell, *Compass Heading Using Magnetometer*, 203.

[10] Ohio Electric Motors. Brushless DC Motors Used in Industrial Applications. Electric Motors.

[11] *https://www.raspberrypi.org/products/raspberry-pi-3-model-b/*