

**DAFTAR PUSTAKA**  
**www.itk.ac.id**

- Anderson dan John D, Jr, (2005), *Fundamentals of Aerodynamics*, fourth edition, McGraw. Hill, Singapore.
- Arduino, (2019). Arduino UNO Rev 3. [online] tersedia di: <https://create.arduino.cc/projecthub/products/arduino-uno-rev3> [diakses pada tanggal 21 November 2019].
- Arduino, (2019). MPU-6050 Accelerometer + Gyro[online] tersedia di: <https://playground.arduino.cc/Main/MPU-6050/> [diakses pada tanggal 30 Desember 2019].
- Asep, budi anugrah (2017). Pengembangan mini UAV bersayap tetap berkemampuan membawa muatan: kaji aerodinamika. Bandung: POLBAN
- Codrey. (2019). Learn to use ublox neo 6m gps modules. [online] tersedia di: <https://www.codrey.com/arduino-projects/learn-to-use-ublox-neo-6m-gps-modules/>[diakses pada tanggal 21 November 2019].
- Flysky. (2016). *Digital Proportional Radio Control Sistem FS-i6S X Instruction Manual*, Flysky RC model technology co.ltd
- Flandro, Gary A, Mc Mahon, Howarm M dan Roach, Bebert L. (2012), *Basic Aerodynamics Incompressible Flow*, Cambirdge, America.
- Gregory, Frederic. (1995). *Optimization of Expanded Polypropylene Foam Coring to Improve Bumper Foam Core Energy Absorbing Capability*, Ford motorco.
- Micheal V.Cook. 2007. *Flight Dynamic Principle 2nd Edition*. Great Britain: Elsevier.
- Mulia, A. (2016). Rancang Bangun dan Analisa Sistem Kendali *PID* Pada *Unmanned Aerial Vehicle (UAV) Fixed Wings*, Tugas Akhir, Institut Teknologi Sepuluh Nopember Surabaya, Surabaya.
- M. Siriouris George, " *Missile Guidance and Control Systems*", Springer Verlag New York, Inc, 2004
- NASA. (2003). *Dryden Flight Research Center the X 29*. California

- Pamungkas, W., Sumbodo, Bakhtiar Alldino A., Atmaji, C. (2017). Implementasi Kalman Filter Pada Kendali Rudal jelajah. Yogyakarta: UGM
- Putra, Ramadhan A. (2017). Perancangan Rudal Jelajah *Electric Ducted Fan* dan Sistem Kendali Untuk Mencapai Sasaran Secara Horizontal. Bandung: Universitas Komputer Indonesia.
- Saroinsong, Hardy Samuel. (2018) Rancang Bangun Wahana Pesawat Tanpa Awak (*Fixed Wings*) Berbasis Ardupilot. Manado: Universitas Sam Ratulangi.
- Seconingrum Kusumawardani, “Perancangan Kontroler *PID* Independent untuk Pengaturan Gerakan Rudal ke Udara”, Jurusan Teknik Elektro, Fakultas Teknik Elektro, Institut Teknologi Sepuluh November, 2009
- Subchan, Rifa’i, M., Apriliani, E. (2012). Analisa Kestabilan Persamaan Herak Rudal Jelajah Tiga Dimensi RXX-LAPAN. Surabaya: ITS.
- Tim Penyusun Kementerian Pertahanan. (2015). Buku Putih Pertahanan Indonesia. Jakarta, DKI Jakarta, Indonesia: Pusat Komunikasi Publik Kementerian Pertahanan Republik Indonesia.
- U-blox. (2011). NEO-6 u-blox 6 GPS Modules Data Sheet. Amerika: u-blox AG
- Utomo, Bimo J. (2015). Rancang Bangun UAV (*Unmanned Aerial Vehicle*) Model *Quadcopter* Dengan Menggunakan Algoritma *Proporsional Integral Derivative*. Bandung: Universitas Telkom.
- Vasile, P., Boşcoianu, M., Cîrciu, I, (2016). *Flying wings with EDF propulsion*. Bulevardul Eroilor Rumania: Transilvania University of Braşov.
- Wisnu, D., Wahjudi, A., dan Nurhadi, H, (2016). Perancangan Sistem Kontrol *PID* Untuk Pengendali Sumbu *Azimuth Turret* Pada *Turret-gun* Kaliber 20mm. Surabaya: ITS.