

## DAFTAR PUSTAKA

- 3D Robotics. (2016). Vehicle State and Settings. <https://dronekit-python.readthedocs.io>. Diakses pada 14 oktober 2019**
- Anggri Yulio P. (2017). Operasi Morfologi pada Pengolahan Citra. <https://devtrik.com>. Diakses pada 21 Februari 2019
- Anugerah, Risha. 2016. Flight Controller pada Sistem Drone Menggunakan IMU (Inertial Measurement Unit) Berbasis Mikrokontroler ATmega 2560. Yogyakarta: Universitas Sanata Dharma.
- Ardupilot. (2019). *First time setup*. <https://ardupilot.org>. Diakses pada 19 Desember 2019
- Ardupilot. (2019). *GPS Blending*. <https://ardupilot.org>. Diakses pada 19 Desember 2019
- Ardupilot. (2019). *MAVlink*. <https://ardupilot.org>. Diakses pada 19 Desember 2019
- Gemici, Mevlana. (2011). Autonomous Face Detection and Human Tracking Using AR Drone Quadrotor. [Online]. [http://www.cs.cornell.edu/courses/cs4758/2011sp/Final projects/spring2011/Gemici-Zhuang.pdf](http://www.cs.cornell.edu/courses/cs4758/2011sp/Final%20projects/spring2011/Gemici-Zhuang.pdf) Diakses tanggal 6 Februari 2018.
- Hendy dkk. (2011). Identifikasi dan Tracking Objek Berbasis Image Processing secara Real Time. Surabaya: Institut Teknologi Sepuluh Noverember.
- Hikmarika, H, Irmawan, Gustini, A. Morgana, R.D. Kurniawan (2018). Perancangan *Quadcopter* Untuk Deteksi Warna Menggunakan *Image Processing*. Rekayasa Mesin. Vol 18. Hal 5
- Lidia María Belmonte, Rafael Morales, Antonio Fernández-Caballero. (2019). Computer Vision in Autonomous Unmanned Aerial Vehicles—A Systematic Mapping Study. Applied sciences. Vol 3196. Hal 10

M. Yusuf Tamtomi, Sri Ratna Sulistiyanti, M. Komarudin (2016). Rancang Bangun Wahana Udara Tanpa Awak VTOL-UAV Sebagai Wahana Identifikasi Dini Kondisi Udara Berbasis Video Sender. *Rekayasa dan Teknologi Elektro*. Vol 10, No.3. Hal 3