

DAFTAR PUSTAKA

- Bobby, G., Susanto, E., & Suratman, F. Y. (2015). Perancangan Dan Implementasi Robot Keseimbangan Beroda Dua Berbasis Mikrokontroler Design and Implementasion of Balance Two-Wheeled Robot Based Microcontroller. *Perancangan Dan Implementasi Robot Keseimbangan Beroda Dua Berbasis Mikrokontroler*, 2(3), 1–8.
- Fariz, R. J. (2016). Kendali Keseimbangan Pada Robot Humanoid Balance Control on Humanoid Robot, 3(2), 1421–1428.
- Fatimah, U. L. (2016). Sinkronisasi Lagu Menggunakan Metode Mel-Frequency Cepstral Coefficient (MFCC).
- Inc., I. (2013). MPU-6000 and MPU-6050 Product Specification. *InvenSense Inc.*, I(408), 1–57. https://www.cdiweb.com/datasheets/invensense/MPU-6050_DataSheet_V34.pdf
- Iswara, P. J., & Putra, A. E. (2012). Sistem Kontrol Keseimbangan Statis Robot Humanoid Joko Klana Berbasis Pengontrol PID. *IJEIS (Indonesian Journal of Electronics and Instrumentation Systems)*, 2(1), 67–76. <https://doi.org/10.22146/ijeis.2341>
- Manual, O. P. (2013). Orange Pi Zero Plus2 (H3) User Manual, 2, 1–68.
- Muliady, Abidin, Z., Hadinata, C., & Kusuma, M. (2012). ROBOT HUMANOID PEMAIN BOLA SOCCER HUMANOID ROBOT Jurusan Teknik Elektro Fakultas Teknik.
- Pitowarno, E. (2006). *Robotika : Desain, Kontrol, Dan Kecerdasan Buatan*.
- Robotis. (2010). Dynamixel. Retrieved May 17, 2018, from http://support.robotis.com/en/product/actuator/dynamixel/mx_series/mx-28at_ar.htm
- Rokhmat, M. M. (2013). Implementasi sistem keseimbangan robot beroda dua dengan menggunakan kontroler proporsional integral diferensial. *Jurnal Mahasiswa TEUB*.
- Sriatun, D. (2013). Sistem Kontrol Kestabilan dan Keseimbangan Robot Humanoid Penari Hanoman Duta Menggunakan Sensor Gyro (Studi Kasus Kontes Robot Indonesia 2013).

Sulistijono, I. A., Setiaji, O., Salfikar, I., & Kubota, N. (2010). Fuzzy walking and turning tap movement for humanoid soccer robot EFuRIO. *2010 IEEE World Congress on Computational Intelligence, WCCI 2010*. <https://doi.org/10.1109/FUZZY.2010.5584423>

Tema dan Aturan Kontes Robot Seni Tari Indonesia (KRSTI) Tahun 2018. (2018), 1–18.

Wibowo, B. C., & Iqbal, M. (2013). Implementasi Metode Logika Fuzzy pada Kontrol Keseimbangan Robot Mobil Beroda Dua. *Simetris*, 3(1), 41–51.