

DAFTAR PUSTAKA

- Fathoni, K., Pratama, A. P., Salim, N. A., & Sulistyawan, V. N. (2021). Implementasi Kendali Keseimbangan Gerak Two Wheels Self Balancing Robot Menggunakan Fuzzy Logic. *Jurnal Teknik Elektro*, 13(2), 89–97. <https://doi.org/10.15294/jte.v13i2.33414>
- Hendra Wijaya, Felix Pasila, & Handry Khoswanto. (2018). Balancing Robot Roda Dua dengan Metode Rule base Berbasis Mikrokontroler Arduino. *Jurnal Teknik Elektro*, 11(1).
- Lamatenggo, M., Wiranto, I., & Ridwan, W. (2020). Perancangan Balancing Robot Beroda Dua Dengan Metode Pengendali PID Berbasis Arduino Nano. *Jambura Journal of Electrical and Electronics Engineering*, 2(2), 39–43. <https://doi.org/10.37905/jjee.v2i2.6906>
- Mohamad Junaedi. (2018). *BALANCING ROBOT BERODA DUA DENGAN MENGGUNAKAN SENSOR GYROSCOPE BERBASIS ADUINO UNO*. 5(2), 91–95.
- Setiawan, A., Susilo, D., & Dewantoro, G. (2021). SELF-BALANCING ROBOT BERODA DUA DENGAN METODE PID. *JST (Jurnal Sains Dan Teknologi)*, 10(1), 51–60. <https://doi.org/10.23887/jstundiksha.v10i1.32407>
- Chairunnas, Andi, and Triyoga Ginanjar Pamungkas. 2018. “Sistem Kontrol Robot Penyeimbang Berbasis Arduino Menggunakan Metode PID Dengan Komunikasi Bluetooth HC-05.” 15(02): 140–51.
- Raranda, and Puput Wanarti Rusimamto. 2015. “Implementasi Kontroler PID Pada Two Wheels Self Balancing Robot Berbasis Arduino Uno.” 06(02): 89–96.
- Novandri, Andri, Roslidar, and Aulia Rahman. 2017. “Rancang Bangun Robot Self Balancing Berbasis Mikrokontroler Atmega328P Dengan Kendali PID.” 02(02): 15–23.

- Najmurokhman, Asep, Kusnandar, Irfan Irfansyah, and Ahmad Daelami. 2019. "Rancang Bangun Auto Balancing Robot Menggunakan Metode Kendali PID." 05(02): 15–23.
- Ketaren dan Rahmawaty, Balancing Robot Beroda Dua Menggunakan Metoda Kontrol Proporsional , Integral dan Derivatif. Jurnal Politeknik Caltex Riau, Vol, 1(2), 39–48, 2015
- A.P. Pamungkas, Balancing Robot Beroda Dua Menggunakan Metode Fuzzy Logic, Universitas Dian Nuswantoro, 2013
- S. Puspitasari, Implementasi Kontrol Logika Fuzzy Pada Sistem Keseimbangan Robot Beroda Dua, Teknik Elektro, Universitas Brawijaya, 2014
- B. Henryranu, W. Kurniawan, B. Priyambadha, Implementasi Sensor Cahaya Sebagai Pengontrol Keseimbangan Robot Beroda Dua Menggunakan Kontroler PID, Jurnal Teknologi Informasi dan Teknik Komputer Vol, 1(1), 25–28, April 2014
- J. Sumanti, A.S.M Lumenta, D. Pang, Kontrol Optimal pada Balancing Robot Menggunakan Metode Linear Quadratic Regulator, e jurnal Teknik Elektro UNSRAT, 2014
- G. Bobby, E. Susanto, F.Y. Suratman, Perancangan Dan Implementasi Robot Keseimbangan Beroda Dua Berbasis Mikrokontroler, Jurnal Elkomika Vol. 3 No. 2, 2015
- B.N. Cahyono, B. Setiyono, Sumardi. Self-Balancing Scooter Menggunakan Metode Pengendali Proporsional Integral Derivatif. Jurnal Transmisi, Vol. 15 (4) 2013, 164–169.
- F.R. Usman, W. Ridwan, I.Z. Nasibu, Sistem Peringatan Dini Bencana Banjir Berbasis Mikrokontroler Arduino, Jambura Journal of Electrical and Electronics Engineering, Vol. 1 No. 1 Januari 2019.

- F. Tahir, W. Ridwan, I.Z. Nasibu, Monitor Kualitas Udara Berbasis Web Menggunakan Raspberry Pi dan Modul Wemos D1, Jurnal Teknik Vol.18, No.1, Juni 2020.
- Y.H. Kanoi, S. Abdussamad, S.W. Dali, Perancangan Jam Digital Waktu Sholat Menggunakan Arduino Uno, Jambura Journal of Electrical and Electronics Engineering, Vol. 1 No. 2 Juli 2019.
- I. Wiranto, Perancangan Sistem Kontrol Hovercraft Menggunakan Metode Pole Placement Sistem Servo, Jurnal Teknik Vol. 6 No. 1, Juni 2008.
- W. Ridwan, Bahan Ajar Dasar Sistem Kontrol, Teknik Elektro Universitas Negeri Gorontalo, 2013.
- I. Wiranto, Perancangan dan Simulasi Kontroler PID Pada Plant Tenaga Surya Menggunakan MATLAB, Jurnal Teknik Vol. 11 No. 2, Desember 2013.
- W. Ridwan, Penerapan Kendali Logika Fuzzy+Proportional Integral Pada Modul Process Control Simulator PCS 327 MK2, Jurnal Teknik Vol.8, No. 1, April 2009.