

DAFTAR PUSTAKA

- S. Pramono, "Pengendalian Robot Beroda Berbasis Arduino Uno R3 Menggunakan Koneksi Bluetooth," *J. Inform. SIMANTIK*, vol. 1, no. 1, pp. 12–18, 2016.
- S. N. Cahya, Wahyudi, and Sumardi, "Perancangan Self-Balancing Robot Menggunakan Logika Fuzzy Untuk Tuning Parameter Kendali Proporsional Integral Derivatif," *Peranc. Self-Balancing Robot Menggunakan Log. Fuzzy Untuk Tuning Param. Kendali Proporsional Integr. Deriv.*, 2015.
- N. T. Wirawan, "Pemanfaatan Smartphone pada Robot Beroda untuk Monitoring Jarak Robot dengan Halangan Menggunakan Bluetooth Hc-05 Sebagai Media Komunikasi," *J. KomtekInfo*, vol. 5, no. 1, pp. 110–121, 2018, doi: 10.35134/komtekinfo.v5i1.16.
- J. T. Elektro, F. Teknik, and U. Diponegoro, "Makalah Seminar Tugas Akhir," pp. 2–9, 2012.
- H. Andrianto, "Pengendali Robot Beroda Menggunakan Smartphone Android," vol. 16, no. 2, pp. 105–113, 2014.
- P. Indonesia, D. Saputra, M. Fadhil, A. Arif, and T. Elektro, "SUMO ROBOT MANUAL CONTROL SYSTEM USING BLUETOOTH BASED ON ANDROID SMARTPHONE SISTEM KENDALI ROBOT SUMO MENGGUNAKAN BLUETOOTH," vol. 1, pp. 29–36, 2021.
- J. Sumanti, A. S. M. Lumenta, and D. Pang, "Kontrol Optimal pada Balancing Robot Menggunakan Metode Linear Quadratic Regulator," 2014.
- F. Teknik, P. Studi, and T. Informatika, "PENGUJIAN KINERJA ROBOT KENDALI PEMADAM API BERODA DENGAN PEMANTAUAN BLUETOOTH ANDROID SMART ROBOT PERFORMANCE TESTING WHEEL FIRE EXTINGUISHERS WITH ANDROID BLUETOOTH MONITORING," vol. 1, no. 2, pp. 27–31, 2021, doi: 10.24176/detika.v1i2.5809.
- M. Lamatenggo and Z. Acc, "Perancangan Balancing Robot Beroda Dua Dengan Metode Pengendali PID Berbasis Arduino Nano," vol. 2, pp. 39–43, 2020.

- D. D. Putra *et al.*, “PENGATURAN KESEIMBANGAN ROBOT BERODA DENGAN FUZZY LOGIC.”,2014.
- A. Chairunnas and T. G. Pamungkas, “SISTEM KONTROL ROBOT PENYEIMBANG BERBASIS ARDUINO MENGGUNAKAN METODE PID DENGAN KOMUNIKASI BLUETOOTH HC-05,” vol. 15, no. 2, pp. 140–151, 2018.

