

DAFTAR PUSTAKA

- [1] FANDIDARMA, BAYU. RIDAM DWI LAKSONO. KRISNA WARIH BINTANG PAMUNGKAS. Rancang Bangun Mobil Remote Control Pemantau Area berbasis IoT menggunakan ESP 32 Cam. Jurnal ELECTRA : Electrical Engineering Articles, Vol.2, No.1, September 2021, pp. 31~38 ISSN: 2747-0539
- [2] SANARIS, AGENG. IMAM SUHARJO . Prototype Alat Kendali Otomatis Penjemur Pakaian Menggunakan NodeMCU ESP32 Dan Telegram Bot Berbasis Internet of Things (IOT). Journal of Information System and Artificial Intelligence, Vol I, No I Nov.2020. ISSN 2797-6777
- [3] PUTRA, HIERO KUSUMA (2019) RANCANG BANGUN ROBOT SELF BALANCING BERBASIS ARDUINO UNO MENGGUNAKAN SENSOR MPU6050. S1 thesis, Universitas Mercu Buana Jakarta.
- [4] DANI, MISWAN. Self Balancing Robot Dengan Mikrokontroler Arduino dan Sensor Accelerometer. Kumpulan Karya Ilmiah Mahasiswa Fakultas sains dan Tekhnologi, [S.l.], Vol. 1, No. 1, pp. 403, june 2019.
- [5] TOBING, Silfani L. SUJONO Sujono. SISTEM KONTROL KESEIMBANGAN ROBOT BERODA DUA PADA KONDISI BERGERAK MAJU. MAESTRO, [S.l.], Vol. 2, No. 1, pp. 234 - 240, apr. 2019. ISSN 2655-3430.
- [6] Santoso, Henry Probo. 2020. "Navigasi robot keseimbangan dengan virtual map dan virtual sensor". Surakarta: UNS, F. Teknik - Program Studi Teknik Elektro
- [7] Harlianto, Budi. M. Farid, dan Suwarsono.2021."Penerapan Teknologi Gps Untuk Pelacakan Posisi Hewan Ternak (Sapi Bali) Berbasis Smartphone Di Desa Pulau Panggung".Bengkulu: Fakultas MIPA, Program Studi Fisika, Universitas Bengkulu.

- [8] SAMPURNO, STEPANUS TRI (2020) “*RANCANG BANGUN PELACAK ROBOT MENGGUNAKAN GPS*”. S1 thesis, Universitas Mercu Buana.
- [9] NUGRAHA, ARIS WIRA and Ubaya, Huda and Zarkasi, Ahmad (2018) “*RANCANG BANGUN MONITORINGWAYPOINT PADA MOBILE ROBOT MENGGUNAKAN SENSOR GPS*”. Diploma thesis, Sriwijaya University.
- [10] Owen, Owen (2021) “Kontrol robot penyeimbang beroda dua menggunakan smartphone = *Two-Wheeled balancing robot control using smartphone*”. Bachelor thesis, Universitas Pelita Harapan.
- [11] Setiawan, Agus. Deddy Susilo. Gunawan Dewantoro “*SELF-BALANCING ROBOT BERODA DUA DENGAN METODE PID*” Program Studi Teknik Elektro, Universitas Kristen Satya Wacana Salatiga. Vol.10 No 1 Tahun 2021 P-ISSN : 2303-3142 E-ISSN : 2548-8570.