

DAFTAR PUSTAKA

Eko Putra, Agfianto. 2010. *Tip dan Trik Mikrokontroler AT89 dan AVR Tingkat Pemula Hingga Lanjut*. Yogyakarta: Gava Media

Diby Laksono, Heru. 2015. *Sistem Kendali Dengan PID*. Yogyakarta: Graha Ilmu

Henryranu P, Barlian, Bayu Priyambadha, Wijaya Kurniawan. 2014. *Implementasi Sensor Cahaya Sebagai Pengontrol Keseimbangan Robot Beroda Dua Menggunakan Kontroler PID*. Jurnal Teknologi Informasi dan Ilmu Komputer Universitas Brawijaya. Vol.1, No.6 hal 25-28

Dewantoro, Gunawan, , Franciscus Dalu Setiaji, Edwin C. Mone. *Skema Kendali Ball-Balancing Robot Secara Nirkabel*. JNTETI, Vol. 3, No. 2, Mei 2014.

Adi Syaputra, Norman, Abdul Rahman, Prayogi Pangestu. 2015. *Rancang Bangun Robot Penyeimbang Otomatis Menggunakan Kalman Filter*. Jurnal Amik MDP Palembang.

Ruswanto, Sonie. Endah Suryawati Ningrum, Irwan Ramli. 2011. *Pengaturan Gerak dan Keseimbangan Robot Line Tracer Dua Roda Menggunakan PID Controller*. Jurnal Politeknik Negeri Surabaya.

Miftahur Rokhmat, Muhammad. *Implementasi Sistem Keseimbangan Robot Beroda Dua Dengan Menggunakan Kontroler Proporsional Integral Diferensial*. Jurnal Teknik Elektro Universitas Brawijaya.

Solihin, Ridwan. 2011. *Desain dan Realisasi Prototipe Platform Robot Setimbang*. Jurnal Teknik Elektro Politeknik Negeri Bandung.

Purna Irawan, Agustinus, Calvin, Didi Widya Utama. *Konsep Desain Sistem Kontrol Pada Perancangan Segway*. Jurnal Teknik Mesin Universitas Tarumanegara

Mobed Bachtiar, Mochamad, A.R. Anom Besari, Bima Sena Bayu D. *Sistem Kontrol Inverted Pendulum Pada Balancing Mobile Robot*. Jurnal Teknik Komputer Politeknik Elektronika Negeri Surabaya

LAMPIRAN