

DAFTAR PUSTAKA

- [1] A. Irawan, "Implementasi Walking Trajectory System Pada Robot Humanoid Seni Tari Sebagai Algoritma Optimasi Gerakan Berjalan." Politeknik Negeri Sriwijaya, 2018.
- [2] P. J. Iswara and A. E. Putra, "Sistem Kontrol Keseimbangan Statis Robot Humanoid Joko Klana Berbasis Pengontrol PID," *IJEIS (Indonesian J. Electron. Instrum. Syst.*, vol. 2, no. 1, pp. 67–76, 2012. (Diakses pada 27 Februari 2019 pukul 20:03 WIB)
- [3] W. A. Kusuma, Z. Sari, A. T. Sari, and U. M. Malang, "Sensor Fusion Accelerometer dan Gyroscope untuk Pengukuran Perubahan Kinematik Pergelangan Kaki," vol. 1, no. 1, pp. 17–22, 2016. (Diakses pada 3 Maret 2019 pukul 2:10 WIB)
- [4] H. Z. Fahmi, "Implementasi Complementary Filter Menggunakan Sensor Accelerometer dan Gyroscope pada Keseimbangan Gerak Robot Humanoid," *Pengemb. Teknol. Inf. dan Ilmu Komput.*, vol. 1, no. 11, p. 9, 2017. (Diakses pada 5 Maret 2019 pukul 19:12 WIB)
- [5] M. Riski, "Bab Ii Tinjauan Pustaka 2.1 Pestisida," no. 1, pp. 7–29, 2014. (Diakses pada 8 Maret 2019 pukul 0:40 WIB)
- [6] "Arduino Mega 2560 Datasheet." (Diakses pada 3 Maret 2019 pukul 0:50 WIB)
- [7] T. Specification, "SD21 - 21 Channel Servo Driver Module." (Diakses pada 3 Maret 2019 pukul 0:53 WIB)
- [8] Yasuigawa-sei.com, "Tentang Servo," pp. 0–2, 2013. (Diakses pada 9 Maret 2019 pukul 1:07 WIB)
- [9] I. Pendulum, "Kendali Keseimbangan Robot Humanoid Soccer Menggunakan Sensor Gyro Muhammad Luqman Bukhori Jurusan Teknik

Elektro , Fakultas Teknik Elektro Universitas Dian Nuswantoro Semarang Intisari,” 2015. (Diakses pada 5 Maret 2019 pukul 19:12 WIB)

- [10] P. W. Modulation *et al.*, “Pulse Width Modulation (PWM),” pp. 1–4. (Diakses pada 4 Maret 2019 pukul 23:35 WIB)
- [11] “I 2 C merupakan protocol komunikasi serial dimana setiap bit data ditransfer pada jalur SDA yang disinkronisasikan dengan pulsa clock pada jalur SCL. Jalur data tidak dapat berubah ketika jalur clock berada dalam kondisi high .,” pp. 1–2. (Diakses pada 10 Maret 2019 pukul 23:44 WIB)
- [12] B. A. B. li and T. Pustaka, “Baterai LiPo,” pp. 5–35. (Diakses pada 11 Maret 2019 pukul 19:17 WIB)
- [13] S. Safrial, “Analisis Aplikasi Sensor Gyroscope Pada Robot Bipedal Piezo Self Charging Berbasis Mikrokontroler Atmega32.” Politeknik Negeri Sriwijaya, Palembang, 2018.
- [14] Arifin, Mahardi dan Budi Harsono. 2016. "Two Wheels Self-Balancing Robot Berbasis Arduino Nano Menggunakan Metode Pid" Dalam Jurnal Elektro, Vol. 9, No. 2 (hlm. 71-72). Jakarta Barat: Universitas Kristen Krida Wacana.
- [15] F. Ugm, “Balancing Robot Menggunakan Metode Kendali Proporsional Integral Derivatif,” vol. 5, no. 1, pp. 89–98, 2015. (Diakses pada 16 Februari 2019 pukul 10:45WIB)
- [16]https://www.academia.edu/4607460/Teori_Kontrol_PID_Proportional_Integral_Derivative (Diakses pada 07 Juni 2019 pukul 0:40 WIB)
- [17] <http://staffnew.uny.ac.id/upload/132206815/pendidikan/pid-controller.pdf> (Diakses pada 07 Juni 2019 pukul 0:41 WIB)
- [18] <https://putraekapermana.wordpress.com/2013/11/21/pid/> (Diakses pada 08 Juni 2019 pukul 20:29 WIB)

