

DAFTAR PUSTAKA

- Bambang Nur Cahyono. (2013). *Self-Balancing Scooter* Menggunakan Metode Kendali Proporsional Integral Derivatif. Jurnal TRANSMISI 15 (4) 2013, ISSN: 1411-0814.
- Bimarta, Rizka, Putra, A. E., & Dharmawan, A. (2015). Balancing Robot Menggunakan Metode Kendali Proporsional Integral Derivatif. IJEIS- Indonesian Journal of Electronics and Instrumentation Systems, 5(1), 89-98.
- Dewantoro Gunawan, Franciscus Dalu S, & Edwin C Mone. (2014). Skema kendali *Ball-Balancing* Robot Secara Nirkabel. JNTETI, Vol. 3, No. 2, Mei 2014.
- G.H. Cohen and G.A. Coon, Theoretical Conderation of Retarded Control, Trans. ASMME, 775, pp. 827-834, 1953.
- H. D. Septama, "Smart Wirehouse: Sistem Pemantauan Dan Kontrol Otomatis Suhu Serta Kelembaban Gudang," Seminar Nasional Inovasi, Teknologi, dan Aplikasi (SeNTiA), p. 1, 2018
- Irawan, Ferdy (2015) *Perancangan Prototype Robot Observasi Bawah Air dan Kontrol Hovering Menggunakan Metode Pid Control*. Jurnal Sains dan Informatika. Volume 1, Nomor 1, Juni 2015 ISSN: 2460-173X.
- Ketaren LP, Mustaza Ma'a, dan Made Rahmawaty. (2015). Balancing Robot Beroda Dua Menggunakan Metoda Kontrol Proporsional, Integral dan Derivatif. Jurnal ELEMENTER. Vol. 1, No. 2, Nopember 2015.
- Khoswanto, Handry. (2010). Keseimbangan Robot Beroda Dua Menggunakan Metode Fuzzy Logic. Laporan tesis jurusan Teknik Elektro, Fakultas Teknologi Industri, Universitas Kristen Petra, Surabaya, Indonesia.
- Kusriyanto, Medilla & Zulpian. (2015). Rancang Bangun *Prototype* Segway Mini Balancing Robot Roda Dua dengan Kendali PID. Seminar Teknologi dan Rekayasa (SENTRA) 2015 ISBN: 978-979-796-238-6.
- Khakim, Sunarno & Sugiyanto. (2015). Pembuatan Sistem Pengaturan Putaran Motor Dc Menggunakan Kontrol Proportional-IntegralDerivative (Pid) Dengan Memanfaatkan Sensor Kmx51, Jurnal MIPA 35 (2): 130-139 (2012),

ISSN : 0215-9945.

- Laksana, Andra. (2011). *Balancing Robot Beroda Dua Menggunakan Metode Kendali Proporsional Integral*. Tesis Jurusan Teknik Elektro, Fakultas Teknik, Universitas Diponegoro Jl. Prof. Sudharto, Tembalang, Semarang, Indonesia.
- Ogata, K. (2010). *Modern Control Engineering* (5th Edition ed.). New Jersey, United States of America: Prentice Hall.
- Mikrajuddin, Abdullah. (2016). *Fisika Dasar 1 Edisi Revisi*. Bandung : Penerbit ITB.
- Miranda, J. L. C. (2009). *Application of Kalman Filtering and PID Control For Direct Inverted Pendulum Control*, Tesis, Electrical and Computer Engineering, Electronic options, California State University, Chico.
- Mulyana, Asep, Wahyu A. (2017). *Prototype Sistem Kendali Rumah Otomatis Berbasis IOT (Internet of Things) Menggunakan Arduino Uno*. Jurnal Proyek Akhir STMIK & Politeknik Komputer Bisnis LPKIA. No. 76 September 2017
- Ogata, Katsuhiko. (2010). *Modern Control Engineering fifth edition*. New York: PrenticeHall, Inc.
- Rakhman, A. Z. *et al.* (2015) 'Fall detection system using accelerometer and gyroscope based on smartphone', *2014 1st International Conference on Information Technology, Computer, and Electrical Engineering: Green Technology and Its Applications for a Better Future, ICITACEE 2014 - Proceedings*, pp. 99–104. doi: 10.1109/ICITACEE.2014.7065722.
- Rif'an Mochamad, Waru juriatno, Nanang Sulistiyanto, dkk. (2012). *Pemanfaatan 3 axis Gyroscope L3G4200D untuk pengukuran sudut muatan roket*. Jurnal EECIS Vol. 6, No. 2, Desember .
- Syam, Rafiuddin. (2015). *Rancang Bangun Self Balancing Scooter Sebagai Moda Transportasi*. Jurnal Mekanikal, Vol. 6 No.1: Januari
- Sighn, P. (2013). "*Design Of Tuning Methods Of PID Controller Using Fuzzy Logic*". 5, 240.
- Simamora, Kristianingsih. 2015. *Desain Kendali PID Pada Plant Debit Air Dengan Metode Ziegler-Nichols dan Cohen Coon Menggunakan Matlab Dan Arduino*. Laporan. Bandung : Politeknik Negeri Bandung

Wahyudi, Adhi Susanto, Sasongko Pramono Hadi, dkk. (2009). Simulasi Filter Kalman Untuk Estimasi Posisi Sudut Dengan Menggunakan Sensor *Accelerometer*. Jurnal Ilmiah Bidang Ilmu Kerekayasaan Vol. 30, No. 2.

Yuan, G., & Liu, J. (2012). *The Design for Feed Water System of Boiler Based on Fuzzy Immune Smith Control*. Journal Of Computer , 7, 280.

