

DAFTAR PUSTAKA

1. As' Ari, Heru Dibyo Laksono, dan Tati Erlina. "Perancangan Robot *Wall Follower* Dengan Metode Proportional Integral Derivative (PID) Berbasis Mikrokontroler". Universitas Andalas. Padang. 2014.
2. Sanjaya, Mada. "Panduan praktis pemrograman ROBOT VISION menggunakan MATLAB dan IDE ARDUINO". Andi. Yogyakarta. 2014.
3. Murata Manufacturing Co., Ltd. "muRata innovator in electronic". [Online]. <https://www.murata.com/en-sg/about/mboymgirl/mgirl>
4. Segway Simply Moving. [Online]. <http://www.segway.com/>
5. M. Anfa'ur Rosyidi, Eko Henfri Binugroho, Ekti Radin Charel S., R. Sanggar Dewanto, and Dadet Pramadihanto. "*Speed and Balancing Control for Unicycle Robot*". Surabaya:IEEE, 2016.
6. In-Woo Han, Jae-Won, and Jang-Myung Lee. "*Balancing Control of Unicycle Robot*". Korea: Springer. 2013.
7. Ricardo Carona, A. Pedro Aguiar, and Jos'e Gaspar. "*Control Of Unicycle Type Robots*". *Universidade Tecnica de Lisboa*. Portugal. Pp 180-185, 2008.
8. Utomo, Hadi Putranto. "*Inverted Pendulum Control System With State And Output Feedback*". Bogor: *Researchgate*. 2009.
9. Gang Wang, Sang Yong Lee, Seok Won Kang, and Jang-Myung Lee. "*Balance Control of a Variable Centroid Inverted Pendulum Robot*" *Intelligent Autonomous Systems*, pp. 201-208. 2013.
10. Arifin Wahid I., Triyogatama Wahyu W., dan Tri Wahyu S. "Sistem Kontrol Torsi pada Motor DC". Universitas Gadjah Mada. Yogyakarta. April 2016.
11. Andri Novandri, Roslidar dan Aulia Rahman. "Rancang Bangun *Self Balancing* Berbasis Mikrokontroler ATmega328P Dengan Kendali PID". Universitas Syiah Kuala. Banda Aceh. 2017.

12. Halliday, Resnick, and Walker. “Fisika Dasar edisi 7 jilid 1”. Jakarta: Erlangga, 2005.
13. Thiang and Hendrik Thiehunan. “Implementasi kendali logika fuzzy pada pendulum terbalik rotasional”. Universitas Kristen Petra. Surabaya. 2000.
14. Andra Laksana, Iwan Setiawan, dan Sumardi. “*Balancing Robot Beroda Dua Menggunakan Metode Kendali Proporsional Integral*”. Universitas Diponegoro. Semarang.
15. Rizka Bimarta, Agfianto Eko Putra, dan Andi Dharmawan. “*Balancing Robot Menggunakan Metode Kendali Proporsional Integral Derivatif*”. Universitas Gadjah Mada. Yogyakarta. 2015.
16. Iwan Setiawan. “Kontrol PID Untuk Proses Industri”. Surabaya: PT. Elex Media Komputindo. 2008.
17. Raranda, dan Puput Wanarti Rusimamto. “Implementasi Kontroler PID pada *Two Wheels Self Balancing Robot* Berbasis Arduino Uno”. Universitas Negeri Surabaya. Surabaya. 2017.