

DAFTAR PUSTAKA

- [1] R. H. Subrata dan R. R. Ligianto, “Pengendalian Keseimbangan Ball and Plate Menggunakan Pengendali PID dan Pengolahan Citra Digital” Universitas Kristen Maranatha, 2015, hal. 978–979.
- [2] H. Z. Fahmi, R. Maulana, dan W. Kurniawan, “Implementasi Complementary Filter Menggunakan Sensor Accelerometer dan Gyroscope pada Keseimbangan Gerak Robot Humanoid,” *Pengembangan Teknologi Informasi dan Ilmu Komputer*, vol. 1, no. 11, hal. 1376–1384, 2017.
- [3] A. Setiawan, “Self-Balancing Robot Beroda Dua Dengan Metode PID,” *JST (Jurnal Sains dan Teknologi)*, vol. 10, no. 1, hal. 52, 2021, doi: 10.23887/jst-undiksha.v10i1.32407.
- [4] E. O. M. Wijaya dan B. Suprianto, “Pengendali PID Berbasis Arduino Uno,” *Jurnal Teknik Elektro*, vol. Volume 08, hal. 53–61, 2018.
- [5] E. Ihsanto dan S. Hidayat, “Rancang Bangun Sistem Pengukuran PH Meter Dengan Menggunakan Mikrokontroler Arduino Uno,” *Jurnal Teknologi Elektro*, vol. 5, no. 3, 2014, doi: 10.22441/jte.v5i3.769.
- [6] B. Firman, “Implementasi Sensor IMU MPU6050 Berbasis Serial I2C Pada Self-Balancing Robot Vol . 9 No . 1 Agustus 2016 ISSN : 1979-8415,” *Jurnal Teknologi Technoscientia*, vol. 9, no. 1, hal. 18–24, 2016.
- [7] U. Latifa dan J. S. Saputro, “Perancangan Robot Arm Gripper Berbasis Arduino Uno,” *Barometer*, vol. 3, no. 2, hal. 138–141, 2018.
- [8] M. Ali, “Pembelajaran Perancangan Sistem Kontrol Pid Dengan Software Matlab,” *Jurnal Edukasi Elektro*, vol. 1, no. 1, hal. 2, 2004.
- [9] Z. Jamal, “Implementasi Kendali Pid Penalaan Ziegler-Nichols Menggunakan Mikrokontroler,” *Jurnal Informatika*, vol. 15, no. 1, hal. 81–88, 2015.
- [10] B. Utomo, N. Y. D. Setyaningsih, dan M. Iqbal, “Kendali Robot Lengan 4 Dof Berbasis Arduino Uno Dan Sensor Mpu-6050,” *Simetris: Jurnal Teknik Mesin, Elektro dan Ilmu Komputer*, vol. 11, no. 1, hal. 89–96, 2020, doi: 10.24176/simet.v11i1.3699.