

DAFTAR PUSTAKA

- Andrianto, Heri., Darmawan, Aan., 2016. Arduino Belajar Cepat dan Pemrograman, Bandung : Informatika.
- Anwar, M.S., 2014, Ilmu Trajectory Ground Mapping Robot With Madgwick Algorithm (Ilmu Estimasi With Gradient Descent), Institute Teknologi Sepuluh November, Surabaya.
- Arifin, Samsul., Fathoni, Akhmad., 2014, Pemanfaatan Pulse With Modulation untuk Mengontrol Motor (Studi Kasus Robot Otomatis Dua Deviana), STMIK Asia Malang.
- Basori, Slamet., 2014, Implementasi Pada Robot Otomatis Kontes Robot ABU Indonesia (1-2), Universitas Brawijaya, Malang.
- Firman, Beni., 2016, Implementasi Sensor IMU MPU6050 Berbasis Serial I2C pada Self-Balancing Robot, Institut Sains dan Teknologi AKPRIND Yogyakarta.
- Fiyanti, Ari., Suciati., SW., 2016, Akuisisi data Encoder Absolute Spektrometer Neutron Tiga Sumbu menggunakan NI USB-6351 dan Bahasa Pemrograman LabView, Universitas Lampung.
- Jatmiko, Wisnu., dkk, 2012, Robotika : Teori dan Aplikasi (cetakan 1 : 31), Universitas Indonesia, Depok Kadir, Abdul., 2015. From Zero To A Pro Arduino I. Yogyakarta : CV. ANDI OFFSET.
- Ketaren, Lio Prisko., 2015, Balancing Robot Beroda Dua Menggunakan Metoda Kontrol Proporsional, Integral dan Derivatif, Politeknik Caltex Riau
- Martha, B.S, Fernando dan Anom. 2011. Path Tracking Pada Mobile Robot Dengan Umpan Balik Odometry. Proceedings of IES 2011 – Emerging Technology For Better Human Life: 2. Surabaya. EEPIS.
- Nise, Norman.S., 2011, Control System Engineering 6th Edition, John Wiley.
- Pengukuran kemiringan menggunakan accelerometer MMA 7260 dengan code vision
AVR terkalibrasi [Online]. Available: [http:// elektro-kontrol.blogspot.com/2011/06/pengukuran-kemiringanmenggunakan](http://elektro-kontrol.blogspot.com/2011/06/pengukuran-kemiringanmenggunakan). Html

- Pratama, ASB,. Rusdinar, Angga,. Susanto, Erwin,. 2015. Kontrol Kestabilan Gerak Motor Line Follower dengan Accelerometer dan Gyroscope Menggunakan Metode Logika Fuzzy, Universitas Telkom.
- Rokhmat, Muhammad Miftahur., 2013, Implementasi Sistem Keseimbangan Robot Beroda Dua Dengan Menggunakan Kontroler Proporsional Integral Diferensial, Teknik Elektro Universitas Brawijaya.
- Sri Murniani Angelina Letsoin¹, Suwarjono², Yohanes Letsoin³,. 2016.
Prototype Andoid Mobile Line Tracking Robotic (AM-LTR),
Fakultas
Teknik, Universitas Musamus Merauke.
- Yusup, Fabrianawati, 2018, Uji Validitas dan Realibilitas Instrumen Penelitian Kuantitatif, Universitas Islam Negeri Antasari Banjarmasin.