

DAFTAR PUSTAKA

- [1] Sulistyowati, Riny dan Dwi Rosdi Jaya , *Rancang Bangun Sistem Kontrol TILT ROLL Kamera Digital Berbasis Mikrokontroler ATMEGA 8 Menggunakan Sensor Accelerometer*. ITAT. Surabaya
- [2] Nasution, H. 2012. *Implementasi Logika Fuzzy pada Sistem Kecerdasan Buatan*. Universitas Tanjungpura Pontianak.Pontianak.
- [3] Hidayat, R. , Komarudin, M. , Raharjo, Y. 2014. *Rancang Bangun Sistem Penstabil Kamera Untuk Foto Udara Berbasis Wahana Udara Quadcopter*. Universitas Lampung. Bandar Lampung.
- [4] Ali, M. 2011. *Modul Medan Elektromagnetik*. Universitas Negeri Yogyakarta.
- [5] Anton. , Anggraini, T. , Andrian, V. 2014. *Implementasi Kalman Filter Untuk Penstabil Kamera Dua Aksis*. Universitas Muhammadiyah Jakarta.
- [6] Setiawan, Iwan. *Aplikasi Sensor Accelerometer Pada Deteksi Posisi*. Universitas Diponegoro.Semarang.
- [7] <http://playground.arduino.cc/Main/MPU-6050>. Diakses pada 29 Juni 2015.
- [8] Jaelani, F. , Wahyuningrum, M. , Kuncoro, S. E. S. *Pendeteksi Keseimbangan Dengan Output Suara*. Politeknik Negeri Semarang.
- [9] Cahyono, N. C. , Sumardi. , Setiyono, B. *Self-Balancing Scooter Menggunakan Metode Kendali Proposional Integral Derivatif*. Universitas Diponegoro. Semarang.
- [10] Fhaturohim, Muhammad .2010. *Motor DC (Direct Curent)*, Jakarta.
- [11] Azzumar, M. , *Pemodelan Dan Simulasi Brushless DC Motor Kecil Untuk Aplikasi Aktuator Sirip Roket*. Skripsi UI 2012.
- [12] Dharmawan, Abe. *Pengendali Motor DC Brushless dengan Metode PWM Sinusoidal Menggunakan ATmega 16*. Skripsi UI 2009.
- [13] Rudyanto, B. H. *Rancang Bangun Robot Pengantar Surat Menggunakan Mikrokontroler AT89S51*. Universitas Gunadarma.

- [14] Agusta, Ridho. 2014. *Rancang Bangun Pengendali Self Balancing Robot dengan Metode Proportional Integral Derivative (PID)*. Skripsi Universitas Andalas. Padang.
- [15] Arduino. Arduino Uno. <http://arduino.cc/en/Main/ArduinoBoardUno>. Diakses pada 2 Juli 2015
- [16] Kusumadewi, Sri. 2002. *Artificial Intelligence (Teknik dan Aplikasinya)* Graha Ilmu, Yogyakarta.
- [17] Kusumadewi, Sri.Purnomo, Hari. 2004. *Aplikasi Logika Fuzzy untuk Pendukung Keputusan*.Yogyakarta: Graha Ilmu.
- [18] Nugraha, Arie Yudha 2011.*Optocoupler* Berbasis Mikrokontroler ATmega 8535 pada Perancangan Sistem Kendali Otomatis Tetesan Cairan Infus Pada Pasien . Medan Universitas Sumatera Utara.
- [19] Prayogo, Rudito. 2012. *Pengaturan PWM (Pulse With Modulation) dengan PLC*. Universitas Brawijaya Malang.
- [20] <http://microchip.wikidot.com/mct5001:pwm>. Diakses pada 10 Mei 2016.
- [21] Sulistyono, E. 2014. *Rancang Bangun Robot Pemadam Api Menggunakan Komunikasi I2C*. Universitas Muhammadiyah Jakarta.
- [22] Sukardi. (2011). *Metodologi Penelitian Pendidikan Kompetensi dan Praktiknya*. Jakarta: PT Bumi Aksara.