

DAFTAR PUSTAKA

- [1] Jatmiko, Wisnu dkk. 2012. *Robotika: Teori dan Aplikasi*. Jakarta. Fakultas Ilmu Komputer, Universitas Indonesia.
- [2] Agusta, Rido. 2014. Rancang Bangun Pengendali *Self Balancing Robot* Dengan Metode PID. *Skripsi S-1* “tidak diterbitkan”. Fakultas Teknologi Informasi Universitas Andalas, Padang
- [3] Abdul-Ghani, N.M, Naim, F, Tan, P. Y. 2011. *Two Wheels Balancing Robot whit Line Following Capability*. *World Academy of Science, Engineering and Technology*. Vol:5: 542-546.
- [4] Anonymous. 2013. *MPU-6000 and MPU-6050 Product Specification Revision 3.4*. <http://www.invensense.com>, diakses tanggal 14 Mei 2014, jam 20.41 WIB.
- [5] <http://elektronika-dasar.web.id/komponen/sensor-tranducer/sensor-photodioda>, diakses tanggal 16 Mei 2014, jam 22,11 WIB.
- [6] Anonymous, *Definis State Variable JOE: Inverted Pendulum*. http://leiwww.epfl.ch/publication/grasser_darrigo_colombi_rufer_ieee_02.pdf . Diakses tanggal 10 Mei 2014, jam 14.22.
- [7] George J Klir and Bo Yuan.1995. *Fuzzy Sets and Fuzzy Logic, Theory and Application*. Prentice Hall.
- [8] <http://elektronika-dasar.web.id/teori-elektronika/teori-motor-dc-dan-jenis-jenis-motor-dc/>. Diakses tanggal 16 Mei 2014, jam 22.16 WIB.
- [9] <http://www.arduino.cc/en/Main/arduinoBoardUno>. Diakses tanggal 16 Mei 2014, jam 22.18.
- [10] <http://playground.arduino.cc/Learning/I2C>. diakses tanggal 20 Juni 2014, jam 20.20 WIB
- [11] Suyanto. 2007. *Artificial Intelgence*. Bandung. Informatika Bandung.
- [12] Naba, Agus. 2009. *Belajar Cepat Fuzzy Logic Menggunakan MATLAB*. Yogyakarta. ANDI Yogyakarta.

- [13] Kusumadewi, Sri dan Purnomo, Hari. 2004. *Aplikasi Logika Fuzzy untuk Pendukung Keputusan*. Yogyakarta. Graha Ilmu.
- [14] Dwisaputra, I, Sulistijono, I.A dan Nugraha, M.I. 2011. *Two Wheels Balancing Line Tracer Robot Using Fuzzy Logic Control*. ISBN: 987-979-8689-14-7:188-194.
- [15] Arduino Playground <http://hobbylogs.me.pn/?p=47> “Arduino with MPU6050 and Angle Calculation” diakses 29 November 2015, jam 21:33 WIB

