

DAFTAR PUSTAKA

- [1] I. D. R. Rachmawati Puput Wanarti; ., Endryansyah, “Perancangan Dan Implementasi Fuzzy Logic Control Untuk Pengaturan Kestabilan Gerak Pada Two Wheels Self Balancing,” *J. Tek. Elektro*, no. Vol 9 No 3 (2020): SEPTEMBER 2020, pp. 717–723, 2020, [Online]. Available: <https://ejournal.unesa.ac.id/index.php/JTE/article/view/39158/34330>
- [2] D. P. Sinaga, E. Susanto, and R. Nugraha, “Rancang Bangun Kestabilan Posisi Sistem Kendali Manual Robot Kapal Selam Menggunakan Metode Fuzzy Logic,” *e-proceeding Eng.*, vol. 3, no. 1, p. 129, 2016.
- [3] K. Fathoni, A. P. Pratama, N. A. Salim, and V. N. Sulistyawan, “Implementasi Kendali Keseimbangan Gerak Two Wheels Self Balancing Robot Menggunakan Fuzzy Logic,” *J. Tek. Elektro*, vol. 13, no. 2, pp. 89–97, 2021, doi: 10.15294/jte.v13i2.33414.
- [4] F. Mangkusasmito, D. Y. Tadeus, H. Winarno, and E. Winarno, “Peningkatan Akurasi Sensor GY-521 MPU-6050 dengan Metode Koreksi Faktor Drift,” *Ultim. Comput. J. Sist. Komput.*, vol. 12, no. 2, pp. 91–95, 2020, doi: 10.31937/sk.v12i2.1791.
- [5] S. K. Risandriya, R. A. Fatekha, S. St, and I. Zusmaniar, “Balancing Robot Berbasis Fuzzy Logic,” vol. 7, no. 2, pp. 113–118, 2015.
- [6] T. Taufiq and A. Aswardi, “Self Balancing Robot Menggunakan Metode PID Berbasis Arduino,” *JTEIN J. Tek. Elektro Indones.*, vol. 3, no. 1, pp. 15–24, 2022, doi: 10.24036/jtein.v3i1.192.
- [7] A. K. Sangga, I. A. Kadriati, Y. Elviralita, and M. Nur, “Rancang Bangun Self Balancing Scooter Menggunakan Mikrokontroler,” *Mechatronics J. Prof. Entrep.*, vol. 3, no. 1, pp. 31–38, 2021.
- [8] F. Lamablawa and S. Aritonang, “Karakteristik Lithium-Polymer Battery Untuk Aplikasi Radio Yang Di Gunakan Personil Tni Dalam Mendukung Ikn Literature Review,” *Citiz. J. Ilm. Multidisiplin Indones.*, vol. 2, no. 4, pp. 592–602, 2022, doi: 10.53866/jimi.v2i4.162.
- [9] Raranda and P. W. Rusimamto, “Implementasi Kontroler Pid Pada Two Wheels Self Balancing Robot Berbasis Arduino Uno,” *J. Tek. Elektro*, vol. 6, no. 2, pp. 89–96, 2017.
- [10] E. Nurraharjo, Z. Budiarmo, and H. Listiyono, “Rekayasa Robot Mobil Dengan Empat Motor Penggerak Menggunakan Metode Pengacakan Delay Time Value Berbasis Arduino,” *J. Din. Inform.*, vol. 13, no. 1, pp. 36–43, 2021, doi: 10.35315/informatika.v13i1.8438.
- [11] A. Nugroho and N. Mochamdi, “DESIGN A TWO-WHEELED ROBOT BALANCE FREIGHT CARRIER,” vol. 15, no. 2, pp. 91–95, 2019.
- [12] F. H. Mara Doli Nasution, Elfrianto Nasution, “P Engembangan M Etode a Nalisis,” *Mosharafa*, vol. 6, pp. 1–6, 2017.
- [13] A. K. Nisa, M. Abdy, and A. Zaki, “Penerapan Fuzzy Logic untuk Menentukan Minuman Susu Kemasan Terbaik dalam Pengoptimalan Gizi,” *J. Math. Comput. Stat.*, vol. 3, no. 1, p. 51, 2020, doi: 10.35580/jmathcos.v3i1.19902.
- [14] M. S. S. Virdaus and E. Ihsanto, “Rancang Bangun Monitoring Dan Kontrol Kualitas Udara Dengan Metode Fuzzy Logic Berbasis Wemos,” *J. Teknol. Elektro*, vol. 12, no. 1, p. 22, 2021, doi: 10.22441/jte.2021.v12i1.005.
- [15] A. H. AGUSTIN, G. K. GANDHIADI, and T. B. OKA, “Penerapan Metode Fuzzy Sugeno Untuk Menentukan Harga Jual Sepeda Motor Bekas,” *E-Jurnal Mat.*, vol. 5, no. 4, p. 176, 2016, doi: 10.24843/mtk.2016.v05.i04.p138.