

DAFTAR PUSTAKA

- [1]. S.W. Nawawi, M.N. Ahmad, J.H.S Osman (2008). “*Real-Time Control of a Two Wheeled Inverted Pendulum Mobile Robot*”, Proceedings of World Academy of Science, Engineering and Technology Volume 29 May 2008.
- [2]. J. Bryson, Joanna (2009).”Robots Should Be Slaves”, University of Bath, United Kingdom.
- [3]. Audi Tamara, Claricha dkk (2013). “*ROPADAS (Robot Pramusaji Cerdas) Berbasis Line Follower System*”. Elektronika dan Instrumentasi, FMIPA, UGM, Yogyakarta.
- [4]. Sutikno, Indra Waspada. “*Perbandingan Metode Defuzzifikasi Sistem Kendali Logika Fuzzy Model Mamdani Pada Motor Dc*”, Program Studi Teknik Informatika, Universitas Diponegoro, Semarang.
- [5]. M. Passino, Kevin, Yurkovich, Stephen, “*Fuzzy Control*”, Addison-Wesley Longman Inc., California, 1998.
- [6]. Mubarok, Asep dkk. “*Pendeteksi Rotasi Menggunakan Gyroscope Berbasis Mikrokontroler ATmega8535*”. Jurusan Teknik Elektro, Fakultas Teknik, Universitas Diponegoro, Semarang.
- [7]. Riyadi, Muhammad dkk. “*Pendeteksi Posisi Menggunakan Sensor Accelerometer MMA7260Q Berbasis Mikrokontroler Atmega 32*”. Jurusan Teknik Elektro, Fakultas Teknik, Universitas Diponegoro, Semarang.
- [8]. H Khoswanto, D. Purwanto. (2010). “*Keseimbangan Robot Beroda Dua Menggunakan Metode Fuzzy Logic*”. Jurusan Teknik Elektro, ITS, Surabaya.
- [9]. Putra Gunawan, Ade dkk. “*Kontrol Keseimbangan Pada Robot Beroda Dua Menggunakan Pengendali PID dan Complementary Filter*” Teknik Elektronika, Politeknik Caltex Riau, Rumbai.

- [10]. Kazmuda, Rizky. (2014). "*Kendali Self Balancing Two Wheels Electric Vehicle Menggunakan Metode Fuzzy Logic*" Teknik Elektro, Universitas Internasional Batam, Batam.
- [11]. Kusumadewi, Sri. (2002). *Analisis & Desain Sistem Fuzzy Menggunakan Toolbox Matlab*. Yogyakarta, Graha Ilmu.