

DAFTAR PUSTAKA

- Andianto, R., Maulana, R., & Setyawan, G. E. (2018). Perancangan dan Implementasi Sistem Pola Berjalan Pada Robot *Humanoid* Menggunakan Metode Inverse Kinematic. *Jurnal Pengembangan Teknologi Informasi dan Ilmu Komputer*, 2(8), 2753-2760.
- Chairunnas, A., & Pamungka, T. G. Sistem Kontrol Robot Penyeimbang Berbasis Arduino Menggunakan Metode Pid Dengan Komunikasi Bluetooth Hc-05. *Komputasi: Jurnal Ilmiah Ilmu Komputer dan Matematika*, 15(2), 140-1, 2019.
- Kurniawan, A. R., Triwiyatno, A., & Sumardi, S. "Perancangan Robot Bipedal Dengan Sistem Berjalan Berbasis Inverse Kinematic Dengan Sensor Mpu 6050 Sebagai Indikator Kemiringan." *Transient: Jurnal Ilmiah Teknik Elektro*, 6(1), 97-102.K, 2017.
- M. Shobirin, "Sistem Kendali Nirkabel Robot Bulutangkis Berbasis Mikrokontroller," 2016.
- Muh Anshar, , "Pengembangan Algoritma Genetika untuk Aplikasi Robot Berjalan," Universitas Hasanuddin Makassar, 2020.
- Muh. Anshar & Mary-Anne Williams. Extended Evolutionary Fast Learn to-Walk Approach for Four-Legged Robots, *Journal of Bionic Engineering*, Volume 4, Issue 4, 2007.
- Salim, A., & Pambudi, W. S. Implementasi Metode Hybrid Artificial Neural Network (Ann)–Pid Untuk Perbaikan Proses Berjalan Pada Prototype Robot Material Handling. *Jurnal Mikrotek*, 1(3), 155-164, 2014.
- Praditya Handi Setiawan, "Analisis *Inverse kinematics* Tersegmentasi Berbasis Geometris Pada Robot *Humanoid* Saat Berjalan," 2016.
- Rafiq, A. A., Rohman, W. N., & Riyanto, S. D. (2020). Development of a simple and low-cost smartphone gimbal with MPU-6050 sensor. *Journal of Robotics and Control (JRC)*, 1(4), 136-140.
- Riyanto, I., Margatama, L., & Marantika, R. R. E. (2021). Robot Forklift Line Follower dengan Kendali PID dan Sensor Warna. *JOULE: Jurnal ilmiah Teknologi Energi, Teknologi Media Komunikasi dan Instrumentasi Kendali.*, 1(1), 8-15.
- Sadun, A. S., Jalani, J., Sukor, J. A., & Pahat, B. (2015, August). A comparative study on the position control method of dc servo motor with position feedback

by using arduino. In *Proceedings of Engineering Technology International Conference (ETIC 2015)* (pp. 10-11).

Sani, M. A. A., David, J. B. A., Jaafar, N. H., Yusof, M. I., Sani, N. S., & Sadikan, S. F. N. (2024). The Development of a Self-Balancing Robot Based on Complementary Filter and Arduino. In *Applied Problems Solved by Information Technology and Software* (pp. 71-78). Cham: Springer Nature Switzerland.

Utomo, B., Setyaningsih, N. Y. D., & Iqbal, M. Kendali Robot Lengan 4 DoF Berbasis Arduino Uno dan Sensor MPU-6050. *Simetris: Jurnal Teknik Mesin, Elektro dan Ilmu Komputer*, 11(1), 89-96.2020.

A. Visioli, *Practical PID Control*, London: Springer, 2006.

Widia, F., & Risfendra, R. (2021). Penerapan Metode Invers Kinematic pada Rancangan Pergerakan Kaki Robot *Humanoid*. *JTEIN: Jurnal Teknik Elektro Indonesia*, 2(1), 128-135.