

DAFTAR PUSTAKA

- [1] Faisal Pakpahan, Porman Pangaribuan, & Ramdhan Nugraha. (2016, December). SISTEM KONTROL KESEIMBANGAN PADA ELECTRIC UNICYCLE KETIKA KONDISI Pengereman menggunakan metode Kalman Filter. *e-Proceeding of Engineering*, 3(3), 4261-4270.
- [2] Muhammad Kholis Fikri, Barlian Henryanu, S., & Rizal Maulana, S. (2017, Januari). PERANCANGAN DAN IMPLEMENTASI REAL SEGWAY PADA SKATEBOARD RODA SATU MENGGUNAKAN GYROSCOPE DAN ACCELEROMETER. *Jurnal Pengembangan Teknologi Informasi dan Ilmu Komputer (J-PTIIK)*, 1(1), 48-56.
- [3] Rio Ari Saputra, Angga Rusdinar.,ST.,MT.,Ph.D, & Cahyantari Ekaputri.,ST.,MT. (2017, Agustus). PENGENDALIAN MOTOR SATU RODA DENGAN PID - FUZZY. *e-Proceeding of Engineering*, 4(2), 1588-1595.
- [4] Pasaye, J. Juan Rincón., Valencia, J. Alberto Bonales., Pérez, Félix Jiménez., “Tilt Measurement based on an Accelerometer, a Gyro and a Kalman Filter to Control a Self-Balancing Vehicle”, *Proc. IEEE International Autumn Meeting on Power, Electronics and Computing (ROPEC)*, pp. 1-5, Nov. 2013.
- [5] Muhammad Royyan, Angga Rusdinar, Ph.D. , Erwin Susanto, Ph.D.IMPLEMENTASI KALMAN FILTER DAN KONTROLER PID UNTUK ROBOT PENDULUM TERBALIK. Prodi S1 Teknik Elektro, Fakultas Teknik Elektro. Universitas Telkom.
- [6] https://www.cs.unc.edu/~welch/media/pdf/kalman_intro.pdf. diakses pada tanggal 20 Januari 2018
- [7] https://www.researchgate.net/figure/228405604_fig2_Fig-2-Block-diagram-of-an-outside-spin-brushless-DC-motor-drive diakses pada tanggal 05 Desember 2017.
- [8] <http://repository.its.ac.id/42128/1/2111030069-Non%20Degree.pdf>.Diakses pada tanggal 10 Desember 2017.
- [9] <https://putraekapermana.wordpress.com/2013/11/21/pid/> diakses pada tanggal 13 Desember 2017.