

DAFTAR PUSTAKA

- Aga M, O. A. (2003). Analysis of vehicle stability control (vsc)'s effectiveness from accident data. *International Technical Conference on the Enhanced Safety of Vehicles (Vol. 2003, pp. 7-p)* (p. Paper #541). Nagoya, 19-23 May.
- Ahlina, N. (2015). *Sistem kendali Motor Servo Sebagai Penggerak Kamera Pada Robot Boat Pengintai Menggunakan XBEE Series 1 Berbasis Arduino*. Palembang, Indonesia: Politeknik Negeri Sriwijaya.
- Akhmadi, K. (2014). Rancang Bangun Sistem Kontrol Perangkat Listrik Kamar Kos Berbasis Arduino Mega 2560 Menggunakan Password. Purwokerto : Sekolah Tinggi Teknik Telematika.
- API, A. P. (2018, 07 18). *andalanpelajar.com*. Diambil kembali dari http://andalanpelajar.com/pluginfile.php/264/mod_label/intro/Transformasi%20Translasi%20dan%20Rotasi.pdf
- Arduino. (2018, 05 22). *Arduino*. Diambil kembali dari <https://store.arduino.cc/usa/arduino-mega-2560-rev3>
- Astra, T. M. (2018, September 6). Diambil kembali dari toyota.asta.co.id: <https://www.toyota.asta.co.id/corporate-information/news-promo/read/mencegah-mobil-kehilangan-kendali-dengan-vsc>
- Biyanto, Y. S. (2006). Perancangan Sistem Suspensi Aktif pada Kendaraan Roda Empat Menggunakan Pengendali Jenis Robust Proporsional, Integral dan Derivatif . *puslit journal Universitas Kristen Petra*, Vol 8, No 2, 44-48.
- Buana, D. R., Setiawan, P. A., & Setiawan, T. A. (2018). Desain dan Analisa Aerodinamis Bodi Mobil Minimalis Roda Tiga Terhadap Tingkat Kestabilan Kendaraan Ditinjau dari Kondisi Skid dan Rolling. *In Conference on Design and Manufacture and Its Application* (hal. 050-054). Surabaya, Indonesia: Program Studi Teknik Desain dan Manufaktur, Jurusan Teknik Permesinan Kapal, politeknik Perkapalan Negeri Surabaya.
- Damayanti, R. (2016). *Aplikasi Motor Servo pada Prototipe Pintu Rumah Otomatis Menggunakan LCD Thin Film Transistor (TFT) Touchscreen Berbasis Arduino Mega 2560*. Palembang, Indonesia: Politeknik Negeri Sriwijaya.
- datasheetspdf.com. (2018, 05 23). *datasheetspdf.com*. Diambil kembali dari <https://datasheetspdf.com/pdf/791970/TowerPro/SG90/1>
- Dikki T. S. (2012). *Perancangan Sistem Suspensi Aktif Nonlinear Tipe Paralel Dengan Kendali Hybrid Fuzzy Pid Pada Model Kendaraan Seperempat* . Semarang: Universitas Diponegoro.
- Djuandi, F. (2011). *Pengenalan Arduino*. Jakarta: tobuku.com.

- Fernando, E. (2017). *Pengendalian Pneumatik Pada Robot Pembersih Kaca Gedung Bertingkat Otomatis*. Padang, Indonesia: Politeknik Negeri Padang.
- Indra, B., Susanto, E., & Ekaputri, C. (2016). Prototipe Kendaraan keseimbangan Roda Dua menggunakan Fuzzy Logic Controller. *e-Proceeding of Engineering : Vol.3, No.3* (hal. 4119).
- Muhammad, F. (2017). *Monitoring Aktivitas dengan Accelerometer Studi Kasus : Monitoring Aktivitas untuk Lansia*. Bandung: Universitas Telkom.
- Nasution, R. Y. (2015). Perancangan dan Implementasi Tuner Gitar Otomatis dengan Penggerak Motor Servo Berbasis Arduino. Bandung : Universitas Telkom.
- Olviani, C., & Guntur, H. L. (2014). Analisa Kenyamanan Kendaraan Roda Dua dengan Pemodelan Pengendara sebagai Sistem Multi D.O.F. *JURNAL TEKNIK POMITS Vol. 3, No. 2, 57-60*.
- Putra, F. D., Ramdhani, M., & Ekaputri, C. (2016). Perancangan dan Implementasi Sistem Kendali Gerak pada Skuter Dua Roda Seimbang Otomatis Menggunakan Metode PID Berbasis Mikrokontroler. Bandung : *e-Proceeding of Engineering : Vol.3, No.2* (hal. 1327).
- Raranda, & Rusimanto, P. W. (2017). Implementasi Kontroler PID Pada two Wheels Self Balancing Robot Berbasis Arduino Uno. *Jurusan Teknik Elektro. Volume 06 Nomor 02, 89-96*.
- Refliansyah. (2016). *Aplikasi LCD Thin Film Transistor (TFT) Touchsreen Pada Rancang Bangun Pintu Rumah Otomatis*. Palembang, Indonesia: Politeknik Negeri Sriwijaya.
- Rohmad. (2015). *Desain dan Analisis Kendali Sistem Suspensi Menggunakan PID dan Logika Fuzzy dengan Simulink Matlab*. Semarang, Indonesia: Universitas Negeri Semarang.
- Rohmad, S. S. (2015). *Desain dan Analisis Kendali Sistem Suspensi Menggunakan PID dan Logika Fuzzy dengan Simulink Matlab. . Unnes Physics Journal , 50-62*.
- Setiawan, A. H. (2006). Pengaruh Pemasangan Stabiliser Terhadap Kestabilan Guling Kendaraan Jalan 4 Roda. *HUMANITY, Volume II Nomor 1, 25-34*.
- Sudarmanto, & Cahyani, A. (2007). Perancangan Sistem Pengendalian Motor Servo Pada Robot Berkaki Menggunakan Mikrokontroler PIC 16F84. *Seminar Nasional Aplikasi Teknologi Informasi 2007 (SNATI 2007) 16 Juni* (hal. 33-36). Yogyakarta: jurnal uii.ac.id.
- Susatio, Y dan Biyanto, T. (2006). Perancangan Sistem Suspensi Aktif pada Kendaraan Roda Empat Menggunakan Pengendali Jenis Robust

- Proporsional, Integral dan Derivatif . *puslit journal Universitas Kristen Petra*, Vol 8, No 2, 44-48.
- Syam, R. (2015). *Seri Buku Ajar Robotika: Kinematika dan Dinamika Robot Lengan*. Makasar, Indonesia: Fakultas Teknik Universitas Hasanuddin.
- Toyota. (2018, September 6). Diambil kembali dari toyota-sidoarjo.com: <http://toyota-sidoarjo.com/teknologi-vehicle-stability-control/>
- Utami, D. P. (2015). *Kotak Sampah Mobile Menggunakan Perintah Suara dengan Laporan Melalui Short Message Service (Software)*. Palembang, Indonesia: Politeknik Negeri Sriwijaya.
- Wibowo. (2011). Perancangan Karakteristik Sistem Suspensi Semi Aktif untuk Meningkatkan Kenyamanan Kendaraan. *MEKANIKA Volume 10 Nomor 1*, 1-6.
- Wicaksono, A. Y., Fiqih, H. I., Ramadhan, M. I., Djulfi, I., & Wijayanta, S. (2017). Simulasi Pendeteksi Ambang Batas Getaran Vertikal Berbasis Mikrokontroler Sebagai Indikator Kenyamanan dan Keamanan Pengendara Pada Kendaraan Bermotor. *Seminar Nasional Teknologi Informasi dan Multimedia 2017 4 Februari* (hal. 259-264). Yogyakarta, Indonesia: STMIK AMIKOM Yogyakarta.
- Wijaya, E. O., & Suprianto, B. (2018). Perancangan Sistem Keseimbangan Ball And Beam dengan menggunakan Pengendalian PID berbasis Arduino UNO. Surabaya : *Jurnal Teknik Elektro, Volume 08 Nomor 01*, 53-61.
- Yulanta, D. T. (2006). *Desain dan Analisis Pengontrol PID pada Servo Motor DC*. Bandung: Universitas Telkom.