

## DAFTAR PUSTAKA

- Afif M, T., & Pratiwi I, A. P. (2015). Analisis Perbandingan Baterai Lithium-Ion, Lithium-Polymer, Lead dan Nickel Metal Hydride Pada Mobil Listrik. *Jurnal Rekayasa Mesin*, 6(2), 95-99. <https://doi.org/10.21776/ub.jrm.2015.006.02.1>
- Asnada, R. T., & Sulistyono. (2020). Pengaruh Inertial Measurement Unit (IMU) MPU-6050 3-Axis Gyro dan 3-Axis Accelerometer Pada Sistem Penstabil Kamera (Gimbal) Untuk Aplikasi Videografi. *Jurnal Teknologi Elektro*, 11(1), 48-55. <https://doi.org/10.22441/jte>
- Budiarso, Z., Nurraharjo, E., & Listiyono, H. (2021). Rekayasa Robot Mobil Dengan Empat Motor Penggerak Menggunakan Metode Pengacakan Delay Time Value Berbasis Arduino. *Dinamika Informatika*, 13(1), 36-43. <https://doi.org/10.35315/informatika.v13i1.8438>
- Diantoro, R., & Aji, W. S. (2020). Design of Blessing Ball Throwing Techniques For KRAI 2018 Robot. *Buletin Ilmiah Sarjana Teknik Elektro*, 2(3), 119-129. <https://doi.org/10.12928/biste.v2i3.2623>
- Farhanto, G., Candra, A. T., & Ari Santoso, D. (2021). Pengaruh Sudut Lemparan Terhadap Jarak Lemparan (Throw In) Sepakbola. *Jurnal Pendidikan Kesehatan Rekreasi*, 7(2), 304-311. <https://doi.org/10.5281/zenodo.4897364>
- Firman, B. (2016). Implementasi Sensor IMU MPU6050 Berbasis Serial I2C Pada Self-Balancing Robot. *Jurnal Teknologi Technoscientia*, 2(1), 18-24. <https://doi.org/10.34151/technoscientia.v9i1.145>
- Hidayat, R. (2016). Model Gerakan Peluru Dengan Hambatan Linier. *Majalah Ilmiah Matematika Dan Statistika*, 16(2), 63-70. <https://jurnal.unej.ac.id/index.php/MIMS/article/view/23741>
- Ikhsan, M., Widi, B., Wilyanti, S., Olivia, A., Faizah, S., & Pangestu, A. (2022). Pengaruh Pembebanan dan Pengaturan Kecepatan Motor BLDC 1kw Pada Sepeda Motor Listrik. *Jurnal Edukasi Elektro*, 6(2), 149-156. <https://doi.org/10.21831/jee.v6i2.53318>
- Innovative Electronics. (2019). *Driver Motor EMS 30 A H-Bridge*. [https://nanopdf.com/download/quick-start-h-bridge-30a-rev-1\\_pdf](https://nanopdf.com/download/quick-start-h-bridge-30a-rev-1_pdf)
- Kartiria, Erhaneli, & Windra, C. H. (2021). Penerapan Mikrokontroler Arduino Mega 2560 Sebagai Monitoring Pada Pembacaan Arus 3 Phasa di Gardu Induk 150 kV Lubuk Alung. *Jurnal Teknik Elektro Institut Teknologi Padang*, 10(1), 38-45. <https://doi.org/10.21063/JTE.2021.31331007>

- Mangkusasmito, F., Tadeus, D. Y., Winarno, H., & Ariyanto, E. (2020). Peningkatan Akurasi Sensor GY-521 MPU-6050 dengan Metode Koreksi Faktor Drift. *ULTIMA Computing*, 12(2), 91-95. <https://doi.org/10.31937/sk.v12i2.1791>
- Monda, H. T., Feriyonika, & Rudati, P. S. (2018). Sistem Pengukuran Daya Pada Sensor Node Wireless Sensor Network. *Prosiding Industrial Research Workshop and National Seminar* 9th. <https://doi.org/10.35313/irwns.v9i0.1037>
- Mukhtar, A., & Rubiono, G. (2020). Analisis Gerak Anak Panah Dengan Kecepatan Awal. *Prosiding Seminar Nasional IPTEK Olahraga (SENALOG)*. <https://ejournal.unibabwi.ac.id/index.php/semnassenalog/article/view/1086>
- Prayoga, A. A., & Fauzi, Ah. S. (2022). Analisa Pengaruh Kecepatan Putar Motor DC Terhadap Jarak Lontaran Pelet Pada Mesin Pelontar Pakan Ikan. *INFOTEKMESIN*, 13(2), 278-283. <https://doi.org/10.35970/infotekmesin.v13i2.1540>
- Prihatini, S., Handayani, W., & Denya Agustina, R. (2017). Identifikasi Faktor Perpindahan Terhadap Waktu Yang Berpengaruh Pada Kinematika Gerak Lurus Beraturan (GLB) dan Gerak Lurus Berubah Beraturan (GLBB). *Journal of Teaching and Learning Physics*, 2(2), 13-20. <https://doi.org/10.15575/jtlp.v2i2.65680>
- Purwadi, & Ishafit. (2014). Pemodelan Gerak Parabola Yang Dipengaruhi Seretan Serta Spin Efek Magnus Bola Dengan Program Modells. *JRKPF UAD*, 1(1), 11-18. <http://dx.doi.org/10.12928/jrkpf.v1i1.1517>
- Pusat Prestasi Nasional, Kementerian Pendidikan, Kebudayaan, Riset dan Teknologi. (2022). *Panduan Kontes Robot Indonesia Tahun 2022*. <https://kontesrobotindonesia.id/kri-2022.html>
- Putranto, A. C., Setiawan, B., Yudhanegara, F. F., Riandini, & Rozak, F. S. (2019). Rancang Bangun Lengan Robot Pelontar Bola Dengan Sistem Pneumatik. *Electrices*, 1(1), 37-42. <https://doi.org/10.32722/ees.v1i1.2305>
- Saputra, H. T., & Muhaimin, A. (2022). Robot Pemindah Benda Dengan Kendali Joystick PS2 Wireless Berbasis Wemos. *Jurnal Ilmu Komputer*, 11(2), 80-84. <https://doi.org/10.33060/JIK/2021/Vol11.Iss2.280>
- Shaputra, R. P. G. M. I. (2019). Kran Air Otomatis Pada Tempat Berwudhu Menggunakan Sensor Ultrasonik Berbasis Arduino Uno. *Sigma Teknika*, 2(2), 192-201. <https://doi.org/10.33373/sigma.v2i2.2085>

- Siti, A., Azhar, S., & Ariyanto, E. (2016). Pengendalian Kecepatan Putaran Motor DC Pada Penyangrai Kopi Menggunakan PWM Berbasis Atmega 16. *Gema Teknologi*, 19(1), 12-17. <https://doi.org/10.14710/gt.v19i1.21957>
- Suhermanto, D. A. N. K., Aribow, W., Wardani, A. L., & Widyartono, M. (2023). Rancang Bangun Kendali Adaptif Motor DC Berdasar Suhu Menggunakan Wemos D1 R1 dan LoRa 74 Rancang Bangun Kendali Adaptif Motor DC Berdasarkan Suhu Menggunakan Wemos D1 R1 dan LoRa. *Jurnal Teknik Elektro*, 12(2). <https://doi.org/10.26740/jte.v12n2.p74-83>
- Sukardi, S., Muzhar, I., & Pulungan, A. B. (2021). Pelontar Bola Tenis Lapangan Otomatis Berbasis Mikrokontroler Arduino Mega2560. *Jurnal Teknik Elektro Dan Vokasional*, 7(1), 100-113. <https://doi.org/10.24036/jte.v7i1.112322>
- Ulum, M. A., & Haryudo, S. I. (2020). Perancangan Sistem Monitoring Kecepatan Putar Motor DC Berbasis Internet of Things Menggunakan Aplikasi BLYNK. *Jurnal Teknik Elektro*, 9(1), 855-862. <https://doi.org/10.26740/jte.v9n1.p%25p>
- Utama, A. P., Marindani, E. D., & Suryadi, D. (2021). Rancang Bangun Lengan Robot 5 DOF Penyeimbang Barang Menggunakan MPU-6050 Berbasis Arduino DUE. *Journal of Electrical Engineering, Energy and Information Technology*, 9(2), 1-16. <http://dx.doi.org/10.26418/j3eit.v9i2.49547>
- Wahyudi, T., Marindani, D., & Elbani, A. (2022). Rancang Bangun Robot Beroda Pengangkut Barang Menggunakan Sensor Gyroscope. *Journal of Electrical Engineering, Energy and Information Technology*, 10(2). <http://dx.doi.org/10.26418/j3eit.v10i2.56713>
- Widyastuti, & Noto Susanto, N. (2021). Pengembangan Perangkat Praktikum Materi Gerak Parabola Pada Mata Kuliah Praktikum Fisika Dasar 1. *Integrated Lab Journal*, 9(2), 124-134. <https://ejournal.uin-suka.ac.id/pusat/integratedlab/article/view/2684>
- Yulianawati, D. , Agustina N., Lestari R. D. S., Nugraha M.G., & Afifah D.N. (2015). Metode Sederhana Menentukan Percepatan Gravitasi Bumi Menggunakan Aplikasi Tracker Pada Gerak Parabola Sebagai Media Dalam Pembelajaran Fisika SMA. In D. S. Afifah (Ed.), *Prosiding Simposium Nasional Inovasi dan Pembelajaran Sains 2015 (SNIPS)*. <https://ifory.id/abstract/L34YcCzRJMxv>
- Yunardi, R. T., Arifianto, D., Bachtiar, F., & Prananingrum, J. I. (2021). Holonomic Implementation of Three Wheels Omnidirectional Mobile Robot Using DC Motors. *Journal of Robotics and Control* , 2(2), 65-71. <https://doi.org/10.18196/jrc.2254>