DAFTAR PUSTAKA

[1] P. H. Utomo, "Pengendalian Sistem Pendulum Terbalik dengan Umpan-Balik *State* dan *Output*", Skripsi, Bogor: Departemen Matematika FMIPA IPB, 2009.

[2] M.W. Musthofa, "*Linear Quadratic Regulator* (LQR) untuk Sistem Berindeks Satu", dalam *Jurnal Konvergensi*, vol. 04, no.1, April 2014.

[3] M. Royyan, "Implementasi *Kalman Filter* dan Kontroler PID untuk Robot Pendulum Terbalik", Tugas Akhir, Jurusan Teknik Elektro FTE Universitas Telkom.

[4] S. P. Jatmiko, "*Inverted Pendulum* pada *Prototipe* Mobil dengan Metode Kendali *Proportional Integral Derrivative",* dalam *Jurnal Pengembangan Teknologi Informasi dan Ilmu Komputer* (J-PTIIK), vol. 1, no. 1, hlm. 41-47, April 2017.

[5] A. Anyakrawati, "Implementasi Model *Reference Adaptive Systems* (MRAS) untuk Kestabilan pada *Rotary Inverted Pendulum*", Jurnal Seminar Hasil, 2015.

[6] N. C. Resti, "Sifat-sifat Sistem Pendulum Terbalik dengan Lintasan Berbentuk Lingkaran", dalam *Jurnal INTENSIF,* vol.1, no.1, hlm. 20-27, Februari 2017.

[7] G. D. Nusantoro,dkk., "Rancang Bangun *Rotary Inverted Pendulum* (RIP) dengan Menggunakan Kontrol *Proportional Integral Derrivative*", dalam *Jurnal EECCIS*,vol. 6, no. 2,hlm. 161-170, Desember 2012.

[8] A. Rajan, dkk., "*Robust Control Method for Swing-Up and Stabilization of a Rotary Inverted Pendulum*", dalam *IEEE International Conference on Emerging Technological Trends* (ICETT), 2016.

[9] I. B. Pratama, dkk., "Kestabilan Sistem Pendulum Terbalik dengan Menggunakan Metode LQR", dalam *Buletin Ilmiah Math, Stat, dan Terapannya*, vol. 7, no.2, hlm. 71-76,2018.

[10] Muntari dan H. Nurhadi, "Desain Sistem Kendali *Rotary Pendulum* dengan *Sliding* PID",dalam *Jurnal Teknik POMITS* vol. 02 no.02, hlm. F-243 - f-249, 2013.

[11] Vinodh Kumar E., "*Robust LQR Controller Design for Stabilizing and Trajectory Tracking of Inverted Pendulum*", dalam *Procedia Engineering 64 Elsevier*, hlm. 169-178,2013.

[12] J. Sumanti, "Kontrol Optimal pada *Balancig Robot* Menggunakan Metode *Linear Quadratic Regulator"*, dalam *e-Jurnal Teknik Elektro* Unsrat,2014.

[13] Raymond G. Jacquot, *Modern Digital Control Systems*, New York: Marcel Dekker. Inc, 1981,

[14] E. Susanto, dkk., "Pengantar Kontrol Maju", Bandung: Fakultas Teknik Elektro Universitas Telkom, 2015.

[15] R. C. Dorf dan R. H. Bishop, *Modern Control Systems Eleventh Edition*, Singapura: Pearson Prentice Hall, 2008.

[16] J. J. D'Azzodan C. H. Houpis, *Linear Control system and Design* (*Conventional and Modern*), Edisi Kedua, McGraw-Hill, 1983.

[17] K. Ogata, *Modern Kontrol Engineering Third Edition*, Prentice Hall, 1997.

[18] Pedoman Efisiensi Energi untuk Industri di Asia - www.energyefficiency, UNEP.

[19] O. N. Indrianto, "Makalah Rangkaian *H-bridge"*. (*Online*), 2012 (http://elektronikaunej.blogspot.com/2012/09/makalah-rangkaian-h-bridge-latar.html, diakses 19 Juli 2018).

[20] A. Rizqiawan, "Sekilas *Rotary Encoder*", (*Online*), 2009 (https://konversi.wordpress.com/2009/06/12/sekilas-rotary-encoder/, diakses 19 April 2018).

[21] Anonim, "Pengertian *Rotary Encoder*", (*Online*), 2016 (https://karyainovasiku.blogspot.co.id/2016/02/pengertian-rotary-encoder.html, diakses 19 April 2018).

[22] A. Sulistiono, "*Pulse Width Modulation* (PWM): Pengenalan", (*Online*), 2010 (http://www.arisulistiono.com/2010/02/pulse-width-modulation-pwm-pengenalan.html#.Wtfo2_lubIU, diakses 19 April 2018).