

## Daftar Pustaka

- [1] R. Yunus, V.V. R. Repi, dan F. Hidayanti, “Perancangan Sistem Kontrol On/Off Multivariabel Level dan Temperatur Berbasis Microcontroller,” vol.19,no.1, pp. 28-35, 2016.
- [2] Sigit Priyo Jatmiko. 2017. “*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, April 2017, hlm. 41-47.
- [3] Goegoes Dwi Nusantoro, dkk.. 2012. “Rancang Bangun Rotary Inverted Pendulum (RIP) dengan Menggunakan Kontrol Proportional Integral Derrivative”. Dalam *Jurnal EECCIS*, vol. 6, no. 2, Desember 2012, hlm. 161-170.
- [4] Hidayat Rahmat, 2010. “Swing-up dan Tracking pada Pendulum Terbalik Menggunakan Kontrol Fuzzy”. ([https://www.researchgate.net/publication/229048437\\_Swingup\\_dan\\_Tracking\\_pada\\_Pendulum\\_Terbalik\\_Menggunakan\\_Kontrol\\_Fuzzy](https://www.researchgate.net/publication/229048437_Swingup_dan_Tracking_pada_Pendulum_Terbalik_Menggunakan_Kontrol_Fuzzy)). Diakses pada tanggal 2 agustus 2018.
- [5] I. Earline, “ Implementasi Kontrol PID Pada Pendulum Terbalik Menggunakan Pengontrolan Mikro AVR ATMEGA 16”. Dipublikasikan oleh Unversitas Kristen Maranatha. 2012.
- [6] M. Khrisdyology, “Perancangan dan Pengontrolan pada Rotary Inverted Pendulum dengan Menggunakan Kontroler Proporsional (P),” 2018.
- [7] A. Noorsal, “ANALISA KONTROLER PROPORTIONAL INTEGRAL DERIVATIVE (PID) PADA ROTARY PENDULUM,” vol. 53,no. 9, pp.1689-1699,2019
- [6] Nalsa Cintya Resti. 2017. “Sifat-sifat Sistem Pendulum Terbalik dengan Lintasan Berbentuk Lingkaran”. Dalam *Jurnal INTENSIF*, vol.1, no.1, Februari 2017, hlm. 20-27

- [7] Anusree Rajan, dkk.. 2016. “Robust Control Method for Swing-Up and Stabilization of a Rotary Inverted Pendulum”. Dalam IEEE International Conference on Emerging Technological Trends (ICETT).
- [8] P. H. Utomo, “Pengendalian Sistem Pendulum Terbalik dengan Umpan-Balik *State* dan *Output*”, Skripsi, Bogor: Departemen Matematika FMIPA IPB, 2009.
- [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] Vinodh Kumar, E., & Jerome, J. (2013). Robust LQR controller design for stabilizing and trajectory tracking of inverted pendulum. In *Procedia Engineering* (Vol. 64, pp. 169–178).
- [11] Wiratran, Helmi. 2011. Perancangan dan Implementasi Embedded Fuzzy Logic Controller untuk Pengaturan Kestabilan Gerak Robot Segway Mini. Surabaya: Jurusan Teknik Elektro ITS.
- [12] Ohsumi A, Izumikawa T. Nonlinear control of swing-up and stabilization of an inverted pendulum. *Proceedings of the 34th Conference on Decision and Control*, 1995. p. 3873–80.
- [13] Stephani, Herlina. 2010. *Pengendalian Optimal Untuk Furuta Pendulum*. Jurusan Matematika, Fakultas Matematika Dan Ilmu Pengetahuan Alam Institut. Teknologi Sepuluh Nopember.
- [14] J. Teknik, E. Politeknik, and N. Manado, “ANALISA DAN SIMULASI SISTEM PENGENDALIAN MOTOR DC.”
- [15] L. E. J. Alkurawy and N. Khamas, “Model predictive control for DC motors,” *1st Int. Sci. Conf. Eng. Sci. - 3rd Sci. Conf. Eng. Sci. ISCES 2018 - Proc.*, vol. 2018-Janua, pp. 56–61, 2018.
- [16] C. K. Alexander and M. N. O. Sadiku, *Fundamentals of Electric Circuits*, 4 th. Boston: McGraw-Hill Companies, Inc, 2007.
- [17] “Tentang PWM (Pulse Width Modulation) | KL301.” [Online]. Available: <http://kl301.ilearning.me/2015/05/19/tentang-pwm-pulse-width-modulation/>. [Accessed: 18-maret-2020].
- [18] G. D. Nusantoro, M. A. Muslim, and R. Indra, “Rancang Bangun Rotary Inverted Pendulum,” vol. 6, no. 2, pp. 161–170, 2012.

- [19] B. William, *INSTRUMENTATION AND CONTROL SYSTEMS*, 2 nd., vol. 21, no. 6. Waltham: Elsevier B.V., 2005.
- [20] M. Mcroberts, *Beginning Arduino*, 1st ed. New York: Apress, 2010.
- [21] Sutojo, *Kecerdasan Buatan*, Yogyakarta: Andi, 2011.
- [22] Kusumadewi, *Aplikasi Logika Fuzzy untuk Pendukung Keputusan*, Yogyakarta: Graha Ilmu, 2010.
- [23] S. Wibowo, "Penerapan Logika Fuzzy dalam Penjadwalan Waktu Kuliah," *Jurnal Informatika UPGRIS*, vol. 1, pp. 59-77, 2015.
- [24] E. Mahargiyak, *Penerapan Logika Fuzzy Metode Sugeno untuk Sistem Pendukung Keputusan Prakiraan Cuaca*, Malang: Universitas Brawijaya, 2013.
- [25] A. H. Agustin, G. Gandhiadi and T. B. Oka, "PENERAPAN METODE FUZZY SUGENO UNTUK MENENTUKAN HARGA JUAL SEPEDA MOTOR BEKAS," *E-Jurnal Matematika*, vol. 5, pp. 176-182, 2016.

