

DAFTAR PUSAKA

- Abdulah, R., 2016, Rancang Bangun Kestabilan Pesawat Tanpa Awak Sayap Tetap dengan Kendali PID dan Telemetry Data GPS, *Tugas Akhir*, Sekolah Vokasi, Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.
- Ashfani, A., 2012, Kontrol Tracking Pada Sistem Pendulum Terbalik Berbasis Model Fuzzy Takagi-Sugeno Menggunakan Pendekatan BMI, *Skripsi*, Teknik Industri, Institut Teknologi Sepuluh November, Surabaya.
- Bimarta, R., 2014, Balancing Robot Menggunakan Metode Kendali Proporsional Integral Derivatif, *Skripsi*, MIPA, Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.
- Bobby, G., 2015, Implementasi Robot Keseimbangan Beroda Dua Berbasis Mikrokontroler, *Skripsi*, Teknik Elektro, Telkom University, Bandung.
- Hutama, I., 2011, Kendali Pendulum Terbalik Dinamis, *Skripsi*, Teknik, Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.
- Imami, R. D., 2012, Desain Kontrol Inverted Pendulum dengan Metode Kontrol Robust Fuzzy, *Skripsi*, Teknik, Universitas Diponegoro, Semarang.
- Kusmantoro, A., 2004, Kinerja Pendulum Terbalik Dengan Logika Fuzzy, *Thesis*, Teknik, Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.
- Kuswadi, S., 2007, *Kendali Cerdas : Teori dan Aplikasinya*, Yogyakarta: Andi.
- Lauszus, K., 2012, A Practical Approach to Kalman Filter and How to Implement It. <http://blog.tkjelectronics.dk/2012/09/a-practical-approach-to-kalman-filter-and-how-to-implement-it/>, 1 September 2012, diakses 15 November 2016.
- MacVicar-Whelan, P. J., 1976, Fuzzy Sets for Man-Machine Interactions, *International Journal of Machine Studies*, vol. 08, 687-697.
- Mamdani, E., 1974, Applications of Fuzzy Algorithm for Control of a Simple Dynamic Plan, *Proc. of IEEE*, 121-12, 1585-1588.

- Miller, P., 2008, Building a Two Wheeled Balancing Robot, *Disertasi*, Engineering and Surveying, University of Southern Queensland, Queensland.
- Nurchahyo, A. R., 2016, Self Balancing Robot dengan Metode Kendali PID, *Tugas Akhir*, Sekolah Vokasi, Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.
- Ogata, K., 1997, *Teknik Kontrol Autonomatik Jilid I*, (diterjemahkan oleh Laksono, E.), Jakarta: Erlangga.
- Sensusiputra, M. H., 2016, Optimasi Kendali Keseimbangan Robot Humanoid pada Keadaan Siaga dan Berjalan menggunakan Pengendali PD, *Tugas Akhir*, Sekolah Vokasi, Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.
- Stang, J., 2005, The Inverted Pendulum, *Thesis*, Engineering, Cornell University, Cornell.
- Sugiharto, A., 2014, Stabilisasi Robot Dua Roda dengan Metode LQR. *Thesis*, Matematika dan Ilmu Pengetahuan Alam, Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.
- Sultan, K, 2003, Inverted Pendulum Analysis Design and Implementation, *Thesis*, Industrial Electronics, Institute of Industrial Electronics Engineering, Karachi.
- Sunarno., 2004, Simulasi Kendali Sistem Pendulum Terbalik Menggunakan Metoda Fuzzy dan Konvensional, *Thesis*, Matematika dan Ilmu Pengetahuan Alam, Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.
- Wang, L., 1994, *Adaptive Fuzzy Systems and Control : Design and Stability Analysis*, New Jersey: Prentice-Hall.
- Wibowo, B. C., 2013, Implementasi Metode Logika Fuzzy pada Kontrol Keseimbangan Robot Mobil Beroda Dua, *Skripsi*, Teknik, Universitas Muria Kudus, Kudus.
- Wibowo, T. A., 2016, Sistem Pereduksi Kadar Karbon Monoksida dari Asap Rokok pada Ruangan Tertutup dengan Metode Ionisasi, *Tugas Akhir*, Sekolah Vokasi, Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.

Wicaksono, E.G., 2012, Balancing Robot Beroda Dua Menggunakan Metode
Kendali Proporsional Derivatif, *Skripsi*, Universitas Diponegoro,
Semarang.