

DAFTAR PUSTAKA

- [1] Imami, Dwi.Reza “Desain Kontrol Inverted Pendulum Dengan Metode Kontrol Robust Fuzzy” Jurusan Teknik Elektro, Fakultas Teknik, Universitas Diponegoro.
- [2] Tanzania,Niora.Fatimah,dan Agustinah.Trihastuti,dkk. “Stabilisasi Pada Sistem Pendulum-Kereta Dengan Menggunakan Metode Fuzzy-Sliding Mode Control” JURNAL TEKNIK POMITS Vol. 3, No. 1, ISSN: 2337-3539,2014.
- [3] Rachman.Renditia, dan Agustinah.Trihastuti,dkk. ”Swing-up dan Stabilisasi pada Sistem Pendulum Kereta menggunakan Metode Fuzzy dan Linear Quadratic Regulator” JURNAL TEKNIK POMITS Vol. 3, No. 1, ISSN: 2337-3539,2014.
- [4] Musthofa,Wakhid.Muhammad, dkk. ” Desain Linear Quadratic Regulator Pada Sistem Inverted Pendulum ” jurusan Matematika Universitas Islam Negeri Sunan Kalijaga Yogyakarta, ISBN : 978-979-16353-3-2,2009
- [5] Faizal.Ahmad, dan Abidin,Khalis.Juniswan, ”Analisis Sistem Kendali Hybrid Pid-Fuzzy dalam Menjaga Keseimbangan Pendulum pada Sistem Rotary Inverter Pendulum Berdasarkan Time Response” Jurnal Sains, Teknologi dan Industri, Vol. 13, No. 2,ISSN 1693-2390,2016
- [6] Muntari,Hendro.Nurhadi,dkk. ” Desain Sistem Kendali Rotary Pendulum Dengan Sliding -PID” JURNAL TEKNIK POMITS Vol. 2, No.2, ISSN: 2337-3539,2013.
- [7] Ashfahani,Andri.Agustinah, dan Trihastuti, Jazidie.Achmad,dkk. ” Kontrol Tracking pada Sistem Pendulum Terbalik Berbasis Model Fuzzy Takagi-Sugeno Menggunakan Pendekatan BMI” Jurusan Teknik Elektro Institut Teknologi Sepuluh Nopember,Surabaya,2012.
- [8] Kusumadewi,Sri dan Purnomo, Her,.dkk. ”Aplikasi Logika Fuzzy”. Edisi 2, Graha Ilmu, Yogyakarta, 2013.
- [9] Utomo,hadi. Putranto “Pengendalian Sistem Pendulum Terbalik Dengan Umpan-Balik State Dan Output”Jurusan Matematika,Institut Pertanian Bogor,2009.
- [10] K.M. Passino, and S. Yurkovich. *Fuzzy Control*. Addison Wesley Longman, Inc. California. ISBN: 0-201-18074-X. [E-book].

[11]

Sudrajat. “Modul Kuliah : Dasar-Dasar Fuzzy Logic”. Bandung : Univ. Padjadjaran, 2008. [Ebook] Tersedia : https://www.academia.edu/7247080/Dasar_dasar_fuzzy_logic (diakses pada 1 Maret 2016)

[12]

G. Chen and T.T. Pham. *Introduction to Fuzzy Sets, Fuzzy Logic, and Fuzzy Control Systems*. Florida, United States Of America. CRC Press LLC. 2001. [E-book]

[13]

R. Munir.”Bahan Kuliah: Sistem Inferensi Fuzzy”.Teknik Informatika-STEI ITB. [E-book].

[14]

Suyanto. *Artificial Intelligence*. Edisi kedua. Bandung:INFORMATIKA. 2011. ISBN:978-602-8758-20-8

[15]

Md.Nowab, Haq.Aminul dan A.E. Rasul.” Stabilizing and Balancing of Linear and Rotary Inverted Pendulum System”.Februari 2016. [Online]. Tersedia : <https://www.overleaf.com/articles/bangladesh-university-of-engineering-and-technolog-buet-thesis-template/hgspdxtdnjyp/viewer.pdf>. (Diakses 3 April 2016).

[16]

Ross, j timothy “ Fuzzy Logic With Engineering Applications” Third Edition 2010. ISBN: 978-0-470-74376-8 [E-book].

Hak Cipta Dilindungi Undang-Undang
1. Dilarang mengutip sebagian atau seluruh karya tulis ini tanpa mencantumkan dan menyebutkan sumber:

a. Pengutipan hanya untuk kepentingan pendidikan, penelitian, penulisan karya ilmiah, penyusunan laporan, penulisan kritik atau tinjauan suatu masalah.
b. Pengutipan tidak merugikan kepentingan yang wajar UIN Suska Riau.

2. Dilarang mengemukakan dan memperbanyak sebagian atau seluruh karya tulis ini dalam bentuk apapun tanpa izin UIN Suska Riau.