

DAFTAR PUSTAKA

- [1] G. Bobby, E. Susanto, and F. Y. Suratman. (2015). Perancangan Dan Implementasi Robot Keseimbangan Beroda Dua Berbasis Mikrokontroler. *Peranc. Dan Implementasi Robot Keseimbangan Beroda Dua Berbas. Mikrokontroler*, vol. 2, no. 3, pp. 1-8.
- [2] Fahmizal, Galih Setyawan, Muhammad Arrofiq, Afrizal Mayub. (2017). Logika Fuzzy Pada Robot Inverted Pendulum Beroda Dua. *Jurnal Teknologi Informasi dan Ilmu Komputer (JTIK)*, vol. 2, no. 4, hlm. 244-252.
- [3] Thiang, Hendrik Thiehunan. (2000). Implementasi Kendali Logika Fuzzy pada Pendulum Terbalik Rotasional. *Proceeding, Industrial Electronic Seminar 2000 (IES 2000)*.
- [4] Mochamad Mobed Bachtiar, Bima Sena Bayu D, A. R. Anom Besari. (2011). Sistem Kontrol Inverted Pendulum Pada Balancing Motor. *Industrial Electronics Seminar 2011 (IES 2011)*.
- [5] Wikipedia, 2017, Bandul, <https://id.wikipedia.org/wiki/Bandul> (diakses 19 April 2019).
- [6] Wikipedia, 2019, Inverted Pendulum, https://en.wikipedia.org/wiki/Inverted_pendulum (diakses 23 April 2019).
- [7] *Binus University School Of Computer Sains*, 2012, Pemodelan Dasar Sistem Fuzzy, <https://socs.binus.ac.id/2012/03/02/pemodelan-dasar-sistem-fuzzy/> (diakses 23 April 2019).