

## DAFTAR PUSTAKA

- Astrom, K.J. Wittenmark, B. 1995. *Adaptive Control*. Addison-Wesley Publishing Company, Inc.
- Atmel. 2012. *ATMega2560 Datasheet*. San Jose: Atmel Corporation.
- Butler, H. 1992. *Model Reference Adaptive Systems, From Theory to Practice*. UK : Prentice-Hall, Inc.
- Indra, Ravi. 2011. *Perancangan dan Pembuatan Rotary Inverted Pendulum Dengan Menggunakan Kontroller PID*. Malang. Fakultas Teknik Universitas Brawijaya.
- Kurniawan, Rohman Dwi. 2009. *Sistem Kontrol Fuzzy Berbasis Robust H-Infinity Pada Inverted Pendulum*. Jurnal Teknik Elektro Fakultas Teknologi Industri Institut Teknologi Sepuluh Nopember .
- Narendra, K.S. Annaswamy, N. 1989. *Stable Adaptive Control*. Englewood Cliffs, N.J. Prentice-Hall, Inc.
- Nusantoro G.D., Aziz M., Purwanto & Indra R.C. 2012. *Rancang Bangun Rotary Inverted Pendulum (RIP) dengan Menggunakan Kontrol PID*. Malang. Fakultas Teknik Universitas Brawijaya.
- Prawirayuda, Fariz. 2012. *Desain dan Implementasi Kontroler Fuzzy-Model Reference Adaptive Control (Fuzzy-MRAC) untuk Proses Take-off pada Unmanned Aerial Vehicle (UAV) Quadcopter*. Jurnal Teknik Elektro Fakultas Teknologi Industri Institut Teknologi Sepuluh Nopember .
- Stephani, Herlina. 2010. *Pengendalian Optimal Untuk Furuta Pendulum*. Jurnal Matematika Fakultas MIPA Institut Teknologi Sepuluh Nopember.
- <http://arduino.cc/en/Main/arduinoBoardMega2560#>
- <http://fahmizaleeits.wordpress.com>