

DAFTAR PUSTAKA

- Amstrom, K. J., & Hagglund, Tore. 1995 *PID Controllers: Theory, Design and Tuning*. Amerika Serikat: Instrument Society of America: Research Triangle Park.
- Arduino. 2012. Arduino Mega 2560. <http://arduino.cc/en/Main/arduinoBoardMega2560>. (diakses pada tanggal 24 Februari 2014).
- Indra, Ravi. 2011. *Perancangan dan Pembuatan Rotary Inverted Pendulum Dengan Menggunakan Kontroller PID*. Skripsi tidak dipublikasikan. Malang: Universitas Brawijaya.
- 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.
- Ogata, Katsuhiko. 1993. *Teknik Kontrol Automatik (Sistem Pengaturan)*. Jakarta: Erlangga.
- Sinan Ozbek, Necdet & Onder Efe, Mehmet. *Swing up and Stabilization Control Experiments for a Rotary Inverted Pendulum - An Educational Comparison*. Turki: Department of Electrical and Electronics Engineering TOBB University of Economics and Technology Ankara, Turkey.
- Singh, Rahul & Kumar, Vijay. 2014. *Swing up and Stabilization of Rotary Inverted Pendulum using TS Fuzzy*. India: Dept. of Electronics and Communication Indian Institute of Technology.
- Stephani, Herlina. 2010. *Pengendalian Optimal Untuk Furuta Pendulum*. Surabaya: Fakultas MIPA Institut Teknologi Sepuluh Nopember.
- Thiehunan, Hendrik. 2000. *Implementasi Kendali Logika Fuzzy pada Pendulum Terbalik Rotasional*. Skripsi tidak dipublikasikan. Surabaya: Universitas Kristen Petra.