

DAFTAR PUSTAKA

- [1] Kusumadewi, Sri., Hari, Purnomo. (2013). *Aplikasi Logika Fuzzy untuk Pendukung Keputusan*, Yogyakarta: Graha Ilmu.
- [2] Wibowo, Surya Agung. 2014. *Bab IX Perancangan Kontroler Digital*. Bahan Ajar. Bandung: Program S1 Teknik Elektro.
- [3] Christianto, Peter. Makalah Seminar Tugas Akhir. *Pengaturan Kecepatan Motor DC Dengan Adaptive Fuzzy Logic Controller Metode Tuning Output*. Jurusan Teknik Elektro Universitas Diponegoro.
- [4] Dfrobot. *2A Motor Shield for Arduino*. <http://www.dfrobot.com/product>
- [5] Andrianto, Heri., Darmawan, Aan. (2016). *Arduino Belajar Cepat dan Pemrograman*, Bandung: Informatika Bandung.
- [6] Kurniawan, Arief. Skripsi. *Rancang Bangun Prototipe Sistem Aktuator Sirip Roket Kendali Menggunakan Brushed DC Motor dan Planetary Gear*. Program Studi Teknik Elektro Universitas Indonesia. 2012.
- [7] Rasyid, M.N. Tugas Akhir. *Desain dan Implementasi Sistem Kendali Ketinggian Air Tangki Boiler Berbasis Networked Control System*. Fakultas Teknik Elektro Universitas Telkom Bandung. 2015.
- [8] Bowo. *Fuzzy Systems* [Powerpoint Slides]. <http://mhs.stiki.ac.id/06114001/Software/bowo/Fuzzy%20Logic.ppt>.
- [9] Arif. *Fuzzy* [Powerpoint Slides]. arifk08.student.ipb.ac.id/files/2010/12/Pres_Fuzzy.ppt
- [11] Jamaluddin, S., Aries, S. *Disain dan Implementasi Pengendali Fuzzy Berbasis Diagram Ladder PLC Mitsubishi Q02HCPU pada Sistem Motor Induksi*. <http://www.ee.ui.ac.id/online/semtafull/20120710150308-sm7723-tp4-SyarifJama-JOURNAL.pdf>, 21 Desember 2015.

- [12] Wahyudi., Iwan Setiawan & Martina, N. (2007). *Aplikasi FIS Model Sugeno pada Pengendalian Valve Untuk Mengatur Tinggi Level Air*. Vol. 28, No. 2, <http://ejournal.undip.ac.id/index.php/teknik/article/view/2144>, 21 Desember 2015.
- [13] Fahmizal. *Robot Wall Follower dengan Kendali PID*. 21 Desember 2015. <http://fahmizaleeits.wordpress.com/category/kuliah-kontrol/pid-kontrol/>
- [14] Aniroh, Y. *Perancangan Kontroler PID Independent Melalui Tuning Parameter Untuk Mengendalikan Dual Inverted Pendulum*. Jurusan Teknik Elektro-FTI Institut Teknologi Sepuluh Nopember.
- [15] Anonim. 2014. *Memahami Prinsip Kerja Rangkaian H-Bridge*. <http://lang8088.blogspot.co.id/2014/12/memahami-prinsip-kerja-rangkaian-h.html>. 21 Desember 2015.
- [16] Anonim. 2012. *Menambah Daya Driver Motor DC H-Bridge IC L298 Secara Parallel*. <http://e-belajarelektronika.com/menambah-daya-driver-motor-dc-h-bridge-ic-l298-secara-parallel/>, 21 Desember 2015.
- [17] Tianur. *Kontrol Kecepatan Motor Induksi Menggunakan Metode PID-Fuzzy, PENS*.
- [18] Anonim. 2011. *Realisasi Kontrol PID (Proportional Integral Derivatif) Kedalam Bahasa Pemrograman Bahasa C*. <http://elektro-kontrol.blogspot.co.id/2011/06/realisasi-kontrol-pid-proporsional.html>, 21 Desember 2015.
- [19] Rizqiawan, Arwindra. *Sekilas Rotary Encoder* . 30 Juni 2016. <https://konversi.wordpress.com/2009/06/12/sekilas-rotary-encoder/>
- [20] Arduino. *2A Arduino Ethernet Shield*. <https://www.arduino.cc/en/Main/ArduinoEthernetShield>
- [21] Mustofa, Muhamad. *Pengaturan Kecepatan Motor DC Menggunakan PWM Digital*. Laporan Praktikum, Jurusan Pendidikan Teknik Elektro Universitas Negeri Malang.

- [22] Hidayati, Qory. *Pengaturan Kecepatan Motor DC dengan Menggunakan Mikrokontroler Atmega 8535*. Jurusan Teknik Elektronika Politeknik Negeri Balikpapan.
- [23] Syahwil, Muhammad. 2013. *Panduan Mudah Simulasi dan Praktek Mikrokontroler Arduino*, Yogyakarta: C.V ANDI OFFSET.
- [24] Arduino. *Arduino Uno*. <https://www.arduino.cc/en/Guide/MacOSX>
- [25] Arduino. *Arduino™ UNO Reference Design*. <https://www.arduino.cc/en/Uploads/Main/arduino-uno-schematic.pdf>
- [26] Arduino. *Arduino™ Mega 2560*. https://www.arduino.cc/en/uploads/Main/arduino-mega2560_R3-schematic.pdf
- [27] Anonim. *Bagian-bagian Papan Arduino*. 17 Agustus 2016. <https://referensiarduino.wordpress.com/2013/12/10/bagian-bagian-papan-arduino/>
- [28] Kusuma. *Perbedaan Jenis Memori pada Arduino*. 17 Agustus 2016. <https://tutorkeren.com/artikel/perbedaan-jenis-memori-pada-arduino.htm>
- [29] Didit. *Arduino Ethernet Shield*. 18 Agustus 2016. <http://diditnote.blogspot.co.id/2013/06/arduino-ethernet-shield.html>
- [30] Andrianto, Heri., dan Aan Darmawan. 2016. *Arduino Belajar Cepat dan Pemrograman*. Bandung : Informatika Bandung.
- [31] Tjahyadi, Christianto. *Integrasi Mikrokontroler AVR dan Wiznet W5100*. 18 Agustus 2016. <http://christianto.tjahyadi.com/belajar-mikrokontroler/integrasi-mikrokontroler-avr-dan-wiznet-5100.html>
- [32] Suyadhi, Taufiq D.S. *Driver Motor DCMP menggunakan IC L298*. 18 Agustus 2016. <http://www.robotics-university.com/2015/01/driver-motor-dcmp-menggunakan-ic-l298.html>
- [33] Dwi, Novianto. *Pengertian Sistem Kontrol/Kendali*. 21 Agustus 2016. <https://anto12.wordpress.com/2010/04/29/pengertian-sistem-kontrolkendali/>
- [34] Ogata, Katsuhiko. 1991. *Teknik Kontrol Automatik*, Jakarta:Erlangga.

- [35] Ansori, A.I. *Sistem Kontrol Loop Terbuka dan Sistem Kontrol Loop Tertutup*. 21 Agustus 2016. <http://insyaansori.blogspot.co.id/2013/02/sistem-kontrol-loop-terbuka-dan-sistem.html>
- [36] Triwiyatno, Aris. *Konsep Umum Sistem Kontrol*. Buku Ajar Sistem Kontrol Analog.
- [37] Jaenal. Optocoupler. 21 Agustus 2016. <https://jaenal91.wordpress.com/category/optocoupler/>
- [38] Budiharto, Widodo. *Robotika Modern Teori dan Implementasi (Edisi Revisi)*. 2014. Yogyakarta: Andi.
- [39] Alwi, Muhammad Syahwil. Pemodelan Motor DC dengan Simulink Matlab. 22 Agustus 2016. <http://syahwilalwi.blogspot.co.id/2010/04/i.html>
- [40] Salamena, Vicky, 2012, “Simulasi Karakteristik Arus dan Kecepatan Motor DC terhadap Masukan Penyearah Gelombang Penuh di Simulink-Matlab”. Jurnal TEKNOLOGI. Volume 9, Nomor 1.
- [41] Anonim. 2011. *Penghitung Kecepatan Motor DC menggunakan Optocoupler dengan Codevision AVR*. <http://elektrokontrol.blogspot.co.id/2011/06/penghitung-kecepatan-motor-dc.html>, 22 Agustus 2016.