

DAFTAR PUSTAKA

- [1] Bahri, Saeful., Permana Febry Angga. (2014). Perancangan Prototipe Sistem Kendali *Gantry crane* untuk Meredam Ayunan Secara *Realtime* dengan *Fuzzy Logic Controller*. Jurnal elektrum Vol. 14 No. 1 ISSN: 1979-5564
- [2] Melindawati, Rosita., Agustinah Trihastuti. (2014). Desain Kontroler *Fuzzy* untuk Sistem *Gantry Crane*. Jurnal Teknik POMITS Vol.3, No1 ISSN: 2337-3539 (2301-9271 Print).
- [3] LPKEE ITB. “Sekilas *Rotary Encoder*”. <https://konversi.wordpress.com/2009/06/12/sekilas-rotary-encoder>. 12 Juni 2009. Diakses 5 November 2018.
- [4] Holomoan, Junarto, ”Pengenalan μC AVR,” 2010
- [5] Rizki, Amelia Septiani. (2018). Perancangan Sistem Kendali Untuk Kestabilan Pendulum Terbalik Menggunakan Metode Logika *Fuzzy*. Bandung. Pp. 9-12
- [6] A. Marzuki. (2015). Pulse Width Modulation(PWM). Pp. 1-4.
- [7] Dwiyana, Indah., P, Porman., Wibowo, Agung Surya. (2017). Pengontrolan Kecepatan pada permainan jungkat-jungkit otomatis dengan menggunakan metode logika fuzzy. E-Proceeding of Engineering : Vol.4, No. 3 ISSN: 2355-9365
- [8] Infenion technologies. *Datasheet* BTS7690.
- [9] Autonics. *Datasheet* EP50S.