

DAFTAR PUSTAKA

- Sato, Kaiji, Nakamoto, K., & Shimokohbe, A. (2004). Practical control of precision positioning mechanism with friction. *Precision Engineering*, 28(4), 426–434. <https://doi.org/10.1016/j.precisioneng.2004.01.003>.
- Wahyudi, Sato, K., & Shimokohbe, A. (2003b). Characteristics of practical control for point-to-point (PTP) positioning systems. *Precision Engineering*, 27(2), 157–169. [https://doi.org/10.1016/S0141-6359\(02\)00226-X](https://doi.org/10.1016/S0141-6359(02)00226-X).
- Yakub, M. F. M., & Aminudin, B. A. (2011). Improved NCTF Control Method for a Two-Mass Rotary Positioning Systems. *Intelligent Control and Automation*, 02(04), 351–363. <https://doi.org/10.4236/ica.2011.24040>.
- Chong, S.-H., & Sato, K. (2010). Practical controller design for precision positioning, independent of friction characteristic. *Precision Engineering*, 34(2), 286–300. <https://doi.org/10.1016/j.precisioneng.2009.09.006>.
- Aldiaz Nabil Faekar. 2015. “Perancangan dan implementasi sistem kendali posisi untuk mereduksi ayunan pada simulator rotary tower crane menggunakan arduino berbasis pc,” October.
- Hardiansyah, Rizky, and A. Rachman Hasibuan. 2013. “Analisis perbandingan pengaruh posisi sikat terhadap efisiensi dan torsi motor dc penguatan kompon panjang dengan motor dc penguatan kompon pendek (Aplikasi Pada Laboratorium Konversi Energi Listrik FT-USU).” *Singuda ENSIKOM* 3 (1): 11–16.
- M.Nofriandi. 2014. “Pembuatan simulator perancangan dan implementasi sistem kendali posisi menggunakan arduino berbasis pc,” February.
- Muhammad Reza. 2014. “Perancangan dan implementasi sistem kendali posisi linier menggunakan arduino sebagai perangkat pemroses berbasis pc (Personal computer),” November.
- Nandang Triyogi. 2017. “Perancangan dan pembuatan alat peraga sistem kendali ayunan pada simulator crane menggunakan arduino mega 2560 berbasis pc,” January.