

DAFTAR PUSTAKA

- [1] S. Bahri dan F. A. Permana, "Perancangan Prototipe Sistem Kendali Gantry Crane Untuk Meredam Ayunan Secara Realtime Dengan Fuzzy Logic Controller," *Elektum*, vol. 14, no. 1, pp. 23-31, 2017.
- [2] R. Melinda, "Desain kontroler Fuzzy untuk Sistem Gantry Crane," *Jurnal POM ITS*, vol. 3, no. 1, 2014.
- [3] H. S. Saragi dan Y. , "Sistem Operasi Container Crane (CC) di Terminal Peti Kemas Semarang," Makalah Kerja Praktek Terminal Peti Kemas, Semarang, 2012.
- [4] B. "Pengertian Mikronroller," *Journal of Chemical Information and Modeling*, p. 1689–1699, 2011.
- [5] R. Purbaya, "Aplikasi Motor Stepper pada Alat Pencetak Bangun Ruang Tiga Dimensi untuk Peleburan Filament pada Motor Extruder," *Politeknik Negeri Sriwijaya*, p. 5–31, 2017.
- [6] S. Z. Effendi dan D. Mursyida, "Rancang Bangun Modul DC – DC Converter Dengan Pengendali PI," *Politeknik Elektronika Negeri Surabaya - ITS*, p. 1–5, 2016.
- [7] S. Hutubessy, "Kendali Motor Stepper Dengan Komunikasi Serial Berbasis Mikrokontroler AT89S51," *Universitas Sanata Dharma. Yogyakarta*, vol. 1999, pp. 1-6, 2006.
- [8] "Elprocus," What is a Stepper Motor : Types & Its Working, [Online]. Available: www.elprocus.com/stepper-motor-types-advantages-applications/. [Accessed 30 November 2022].
- [9] Z. Elektro, "Teori Motor Stepper : Jenis dan Prinsip Motor Stepper," 12 Mei 2015. [Online]. Available: <https://zoniaelektro.net/motor-stepper/>. [Accessed 30 November 2022].
- [10] Unda, "Экономика Региона," p. 32, 2012.
- [11] D. B. Abdullah, "Jurnal Teknologi Elektro," *Tekno Jurnal Teknologi Elektro Dan Kejuruan*, pp. 59-68, 2016.
- [12] E. Sitohang, D. M. dan N. Tulung, "Rancang Bangun Catu Daya Dc Menggunakan Mikrokontroler Atmega 8535," *Jurnal Teknik Elektro dan Komputer*, vol. 7, no. 2, p. 135–142, 2018.
- [13] M. Saleh, "Rancang Bangun Sistem Keamanan Rumah Menggunakan Relay," *Jurnal Teknologi Elektro*, vol. 8, pp. 181-182, 2017.

- [14] L. A. Rahmawati, E. Kurniawan dan A. S. Wibowo, "Antiswing Wireless Overhead Crane Menggunakan Metode Kombinasi fuzzy Logic dan PD System Sistem Kendali Posisi dan Sudut Swing pada Overhead Crane," *Seminar Nasional Inovasi Dan Aplikasi Teknologi Di Industri*, 2017.
- [15] I. Rokhim, M. Rameli dan A. Fathoni, "Pengaturan Anti Swing Pada Gantry Crane Dengan menggunakan PID-Sliding Mode Control," *STEMAN*, pp. 1-6, 2012.
- [16] A. R. Ahya, "Rancang Bangun Prototype Pengendali Jarak Jauh Rubber Tyred Gantry Crane Menggunakan Mikrokontroler Arduino MEGA 2560," pp. 5-45, 2021.
- [17] D. Priambodo, "Rancang Bangun Sistem Pereda Sway Pada Model Overhead Crane," 2022.
- [18] M. D. Faraby, Ishak, R. dan Setiawan, "Prototype Pengontrolan Pintu Otomatis Menggunakan Arduino Berbasis Android," *Jurnal Teknologi Terapan*, vol. 2, p. 34, 2016.
- [19] R. M. Sahab, "Identifikasi Bahaya Dan Risiko Kecelakaan Kerja Pada Pengoperasian Alat Contianer Crane (CC) Dan Rubber Tyred Gantry (RTG) Di PT PELABUHAN INDONESIA IV," pp. 34-50, 2020.
- [20] M. J. Akbar, M. Ramdhani dan A. S. Wibowo, "Sistem Kendali Anti Sway Overhead Crane," *Jurnal Penelitian dan Pengembangan Telekomunikasi, Kendali, Komputer, Elektrik, dan Elektronika (TEKTRIKA)*, vol. 1, no. 2, 2016.
- [21] Anonim, "Buku Petunjuk Praktikum Fisika Industri," *Institut Pertanian Stiper, Yogyakarta*, 2015.
- [22] A. Hidayatullah, "Pengertian Teori Bandul," 2015. [Online]. Available: https://www.academia.edu/8388901/Pengertian_Teori_Bandul_Fisis.html . [Accessed 1 Desember 2022].