

## DAFTAR ISTILAH

<i>Input</i>	: Masukan suatu sistem
<i>Output</i>	: Keluaran sistem
<i>Ground</i>	: Titik referensi tegangan 0v
<i>Error</i>	: Perbedaan nilai terukur dengan nilai yang diinginkan
<i>PID</i>	: Kontrol Proportional – Integratif - Derifatif
<i>Handlebar / steering</i>	: Stang pada sepeda
<i>Modelling</i>	: Model persamaan matematis suatu sistem
<i>Self-stable</i>	: Ketahanan suatu sistem untuk mempertahankan kestabilannya tanpa bantuan
<i>Disturbance</i>	: Gangguan atau noise
<i>Precession</i>	: Perubahan arah sumbu putar dari benda yang berputar (terjadi pada gyroscope klasik)
<i>Pitch</i>	: Rotasi pada sumbu y
<i>Roll</i>	: Rotasi pada sumbu x
<i>Yaw</i>	: Rotasi pada sumbu z