

**SURAT PERNYATAAN
KEABSAHAN KARYA ILMIAH**

Yang bertanda tangan di bawah ini:

Nama : Yusie Rizal, S.Si, M.Sc.
 NIP. : 197808112005011004
 NIDN : 0011087803
 Tempat, Tanggal Lahir : Banjarmasin, 11 Agustus 1978
 Pangkat/Golongan Ruang/TMT : Penata / IIIc / 01 April 2018
 Jabatan/TMT/Angka Kredit : Lektor / 01 Februari 2013 / AK = 241,7
 Bidang Ilmu/Mata Kuliah : Teknik Elektro/MK Sistem Kendali Digital, Robotika,
 Pemrograman Komputer & Antarmuka
 Program Studi : Teknik Elektronika
 Unit Kerja : Politeknik Negeri Banjarmasin

Dengan ini menyatakan bahwa Karya Ilmiah, seperti di bawah ini:

No.	Karya Ilmiah	Judul	Identitas Karya Ilmiah
1.	Jurnal Ilmiah Internasional	Visual servoing Tracking Control of a Ball on plate system: design, implementation and Experimental Validation. <i>International Journal of Advanced Robotic Systems</i> Vol.10.7 (2013): 287. (Jurnal Internasional terindeks Thomson dan Scopus), Sebagai Penulis Anggota.	INTECH, https://journals.sagepub.com/doi/pdf/10.5772/56525
2.	Jurnal Ilmiah Internasional	Actuator & Sensor Fault Compensation using Proportional-Proportional Integral Observer for Fuzzy Tracking Control of Pendulum-Cart System. <i>Jurnal Teknologi (Sciences and Engineering)</i> , Vol. 85, No. 2, pp. 157-165. (Jurnal Internasional terindeks Scopus). Sebagai Penulis Utama Namun bukan Koresponden.	UTM Press, https://journals.utm.my/jurnalteknologi/article/view/18439
3.	Book Chapter	Computer Simulation of Human-Robot Collaboration in the Context of Industry	Penerbit: InTech, Rijeka, Croasia. https://www.intechopen.com/chapters/68393

		Revolution 4.0. Dalam buku <i>Becoming Human with Humanoid or Emotional Intelligence</i> , 2019, pp. 23-44. Penulis Utama	
4.	Jurnal Ilmiah Terakreditasi Nasional	Design of an Adaptive Super-Twisting Control for the Cart-Pole Inverted Pendulum System. <i>Jurnal Ilmiah Teknik Elektro Komputer dan Informatika (JITEKI)</i> , Vol. 7, No. 1, 2021, pp. 161-174. (Sinta 2), Penulis Pertama dan Koresponden	Universitas Ahmad Dahlan, http://journal.uad.ac.id/index.php/JITEKI/article/view/20420/pdf_68
5.	Dipresentasikan dan dimuat dalam Prosiding Internasional	Stabilization of a vision-based ball-on-sphere system. <i>2013 IEEE International Conference on Control Applications (CCA)</i> , pp. 929-934. Terindeks Scopus, Penulis Anggota.	IEEE, https://ieeexplore.ieee.org/document/6662870
6.	Dipresentasikan dan dimuat dalam Prosiding Internasional	Balance control of a unicycle robot. <i>2014 IEEE 23rd International Symposium on Industrial Electronics (ISIE)</i> , pp. 1186-1191. Terindeks Scopus, Penulis Anggota.	IEEE, https://ieeexplore.ieee.org/document/6864782
7.	Dipresentasikan dan dimuat dalam Prosiding Internasional	Cold gas attitude control systems. <i>2014 CACS International Automatic Control Conference (CACS)</i> , pp. 167-172. Terindeks Scopus, Penulis Anggota.	IEEE, https://ieeexplore.ieee.org/document/7097182
8.	Dipresentasikan dan dimuat dalam Prosiding Internasional	Balance control of an inverted pendulum system using second order sliding mode control. <i>2014 CACS International Automatic Control Conference (CACS)</i> . pp. 191-196. Terindeks Scopus, Penulis Anggota.	IEEE, https://ieeexplore.ieee.org/document/7097186

9.	Dipresentasikan dan dimuat dalam Prosiding Internasional	Development of attitude and heading reference systems. 2015 <i>International Automatic Control Conference (CACs)</i> . pp. 13-18. Terindeks Scopus, Penulis Anggota.	IEEE, https://ieeexplore.ieee.org/document/7378358
10.	Dipresentasikan dan dimuat dalam Prosiding Internasional	Point-to-point motion control of a unicycle robot: Design, implementation, and validation. 2015 <i>IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)</i> . pp. 4379-4384. Terindeks Scopus, Penulis Pertama.	IEEE, https://ieeexplore.ieee.org/document/7139804
11.	Dipresentasikan dan dimuat dalam Prosiding Internasional	Analysis and Compensation of Cogging Effect in Permanent Magnet Synchronous Motor. 2016 <i>International Automatic Control Conference (CACs)</i> . pp. 83-88. Terindeks Scopus, Penulis Anggota.	IEEE, https://ieeexplore.ieee.org/document/7973888
12.	Dipresentasikan dan dimuat dalam Prosiding Internasional	Balance control of reaction wheel pendulum based on second-order sliding mode control. 2018 <i>International Conference on Applied Science and Technology (iCAST)</i> . pp. 51-56. Terindeks Scopus. Penulis Pertama.	IEEE, https://ieeexplore.ieee.org/document/8751548
13.	Dipresentasikan dan dimuat dalam Prosiding Internasional	Adaptive-gain second-order sliding mode control for balancing an underactuated unicycle robot. <i>International Conference on Innovation in Science and Technology (ICAST 2020)</i> . pp.239-246. Terindeks Scopus. Penulis Pertama.	Atlantis-Press, https://www.atlantispress.com/proceedings/icist-20/125965026

14.	Dipresentasikan dan dimuat dalam Prosiding Internasional	Comparison of 4 DOF arm robot for trajectory planning with 3rd and 5th polynomial orders. <i>2022 11th Electrical Power, Electronics, Communications, Controls and Informatics Seminar (EECCIS)</i> . pp. 281-286. Terindeks Scopus. Penulis Anggota.	IEEE, https://ieeexplore.ieee.org/document/9902924
15.	Dipresentasikan dan dimuat dalam Prosiding Internasional	A Control strategy for balancing and tracking position of unicycle robot based on state feedback LQR control. <i>2022 International Conference on Computer, Control, Informatics and Its Applications (IC3INA)</i> . pp. 75-79. Terindeks Scopus. Penulis Pertama.	ACM, https://dl.acm.org/doi/abs/10.1145/3575882.3575897
16.	Dipresentasikan dan dimuat dalam Prosiding Seminar Nasional	Keseimbangan Sistem Pendulum Terbalik Beroda Satu Menggunakan Sliding Mode Control. <i>Seminar Nasional Riset Terapan (SNRT)</i> . 2016. ISSN 2541-5662. pp. B105-B114. Penulis Pertama.	P3M Poliban, https://repository.poliban.ac.id/id/eprint/184/1/rizal2016keseimbangan.pdf
17.	Dipresentasikan dan dimuat dalam Prosiding Seminar Nasional	Sistem kontrol pada articulated manipulator robot menggunakan kontrol PID. 2019. ISSN pp. B14-B22. Penulis Pertama.	P3M Poliban https://e-prosiding.poliban.ac.id/index.php/snrt/article/view/242

1. Adalah benar **karya saya sendiri atau bukan plagiat hasil karya orang lain** dan saya ajukan sebagai bahan penilaian penetapan angka kredit dan kenaikan jabatan ke **Lektor Kepala**.
2. Apabila dikemudian hari terbukti bahwa karya ilmiah tersebut **bukan** karya sendiri atau plagiat hasil karya orang lain, maka saya bersedia menerima sanksi sesuai ketentuan perundang-undangan yang berlaku.

Demikian surat pernyataan ini dibuat untuk dipergunakan sebagaimana mestinya.

Banjarmasin, 14 April 2023
Yang Membuat Pernyataan,



Yusie Rizal, S.Si, M.Sc.
NIP. 19780811 200501 1 004