

## DAFTAR PUSTAKA

- Amir Tjolleng. (2017). Pengantar Pemrograman MATLAB. Jakarta. PT Elex Media Komputindo
- Arnas Elmiawan Akbar, dkk. (2013). Implementasi Sistem Navigasi Wall Following Menggunakan Kontroler PID Dengan Metode Tuning Pada Robot Kontes Robot Cerdas Indonesia (KRCI) Divisi Senior Beroda. Jurnal Mahasiswa TEUB. 1-6.
- Angga Juanda. (2009). Perancangan Self-Tuning Pid. Skripsi, Ft Dan Ikom, Universitas Komputer Indonesia
- Budi Cahyono. (2016). Penggunaan Software Matrix Laboratory (Matlab) Dalam Pembelajaran Aljabar Linier. Phenomenon : Jurnal Pendidikan MIPA. 3(1). 1-45.
- Caesarendra,W. dkk. (2011). Panduan Belajar Mandiri MATLAB. Media Komputindo, Jakarta.
- Dzulfiqar Dhia, dkk. (2019). Implementasi PID Navigasi Pelacakan Titik Api Dengan Sensor Flame Array Pada Robot Hexapod KRPAI. Buletin Ilmiah Sarjana Teknik Elektro. 9(3). 1-13.
- Erni Setyaningsih, dkk. (2017). Penggunaan Sensor Photodiode Sebagai Sistem Deteksi Api Pada Wahana Terbang Vertical Take-Off Landing (VTOL). Jurnal Teknik Elektro. 9(2). 1-7.
- Idris La Ode Muhamad. (2016). Implementasi Kontrol Pid Pada Robot Pemadam Api Dalam Menelusuri Keberadaan Titik Api Menggunakan Sensor Array Flame Detector. Skripsi, Fakultas Teknologi Industri Unissula.
- Jepry. (2010). Perancangan Pengendali Pid Pada Proportional Valve. Skripsi. Fakultas Teknik Universitas Indonesia
- Rega Sakti Ruzianto Dan Budi Setiyono. (2017). Perancangan Plant Pencampur Air Menggunakan Kontrol Pid Untuk Pengaturan Suhu Cairan Berbasis Atmega16. IEEE. 19(2). 1-7.
- Richard C Dorf Dan Robert H. Bishop. (2015). Modern Control Systems. New Jersey. Pearson Education.
- Nasrul Z.A, dkk. (2018). Aplikasi Kontrol PID Pada Reaktor Pabrik Asam Formiat Dengan Kapasitas 100.000 Ton/Tahun. Jurnal Teknologi Kimia Unimal. 7(2). 1-135.
- Muhammad Ikhwan, dkk. (2016). Sistem Kendali Proporsional, Integral, Danderivatif (Pid) Pada Persamaan Panas. Natural . Vol.16, No.2.

Ogata, Katsuhiko. 1997. Teknik Kontrol Automatik (Sistem Pengaturan). Erlangga. Jakarta

Zikri Nasution, dkk. (2019). Body Balancing Control For EILERO Quadruped Robot While Walking On Slope. International Electronics Symposium. 1-6.

