

DAFTAR PUSTAKA

Akbar, Arnas Elmiawan. 2013. Implementasi Sistem Navigasi *Wall Following* Menggunakan Kontroler PID dengan Metode *Tunning* pada Robot Kontes Robot Cerdas Indonesia (KRCI) Divisi Senior Beroda. Malang: Skripsi Jurusan Teknik Elektro FT-UB.

Fahmizaal.2010. Merancang Robot Line Follower dengan kontrol-PID.
<https://fahmizaleeits.wordpress.com/tag/line-follower-berbasis-pid/>.

Jamaludin. 2012. Implementasi *Fuzzy Logic* Pada Navigasi Robot Beroda Pemadam Api. Jember: Tugas Akhir Program Studi Teknik Komputer Politeknik Negeri Jember.

Ogata, Katsuhiko. 1995. Teknik Kontrol Automatik (Sistem Pengaturan) Jilid 1. (Penyunting Edi Laksono). Jakarta: Penerbit Erlangga

Setiawan, Irwan. 2008. Kontrol PID untuk Proses Industri. Jakarta : PT. Elex Media Komputindo.

Smith, Cecil L., 2009. Practial Process Control. Tuning and Troubleshooting. New Jersey : John Willey & Sons, Inc

Suharto, Sam Budi. 2013. Sistem Navigasi *Wall Following* Robot Krpai Divisi Berkaki Menggunakan Kontroler PID. Malang: Skripsi Jurusan Teknik Elektro FT-UB.

Yu, Cheng-Ching Ph.D. Autotuning of PID Controllers 2nd Ed. London: Springer.