

DAFTAR PUSTAKA

- [1] E. W. Handayo, A. Warsito, and I. Setiawan, “Perancangan Sistem Kendali Kecepatan Motor Dc Menggunakan Phase-Locked Loop (PLL),” *Tugas akhir*, 2012.
- [2] Nida Nur Rokhmah, “Kendali Kecepatan Motor Dc Dengan Metode Pid Berbasis Arduino Uno,” *Tugas akhir*, 2018.
- [3] R. Hansza and S. I. Haryudo, “Rancang Bangun Kontrol Motor DC dengan PID Menggunakan Perintah Suara dan Monitoring Berbasis Internet of Things (IOT),” *J. Tek. Elektro*, vol. 9, no. 2, pp. 477–485, 2020.
- [4] R. F. Nugroho, “Sistem Pengendalian Motor Dc Menggunakan Pid Dengan Metode Ziegler – Nichols (Implementasi Palang Pintu Parkir),” *Foreign Aff.*, 2019.
- [5] Juhatono. Gunawan, “Studi Karakteristik Motor Dc Tipe Shunt Terhadap Posisi Sikat,” 2017.
- [6] B. Sampurno, A. Abdurrakhman, and H. S. Had, “Sistem Kendali PID pada Pengendalian Suhu untuk Kestabilan Proses Pemanasan Minuman Sari Jagung,” p. 242, 2016, doi: 10.5614/sniko.2015.34.
- [7] Z. Jamal, “Implementasi Kendali Pid Penalaan Ziegler-Nichols Menggunakan Mikrokontroler,” *J. Inform.*, vol. 15, no. 1, pp. 81–88, 2015.
- [8] M. I. Nugraha, A. Febriansyah, A. F. Khoiri, and D. Pratama, “Penerapan Advanced Pid Tuning Pada Plant Yang Critically Stable: Height Levitation Pingpong Ball,” *Manutech J. Teknol. Manufaktur*, vol. 9, no. 01, pp. 41–46, 2019, doi: 10.33504/manutech.v9i01.31.
- [9] I. G. S. Widharma, “Dasar pemrograman dan penerapan labview,” no. October, 2020.
- [10] P. F. A. Azis, “Implementasi Robot Beroda Menggunakan *Driver* L298N Melalui Mpu-6050 Sebagai Kendali Gestur Tangan,” *Tugas Akhir, Univ. Sumatera Utara*, pp. 1–72, 2020.
- [11] H. Agung, F, S; Putranto, “Kendali Kecepatan Motor Dc Berbasis Labview Menggunakan Metode Pid Logic,” *Tekno*, vol. 24, no. September, 2015.
- [12] G. Singgung, M. Z. I, “Analisis Penentuan Konstanta Pengendali Pid Menggunakan Garis Singgung Metode Ziegler-Nichols 1 Pada Titik

- Koordinat Kurva Tanggapan Keluaran Plant,” vol. 10, no. 2, pp. 333–343, 2020.
- [13] S. K. Fauzy, “Perancangan Sistem Kontrol Kecepatan Motor Dc Dengan Pid Labview 2010,” *J. Manutech*, vol. 9, pp. 32–88, 2017.
- [14] H. Wicaksono, “Analisa Performansi dan Robustness Beberapa Metode Tuning Kontroler PID pada Motor DC,” *Anal. Performansi dan Robustness Beberapa Metod. Tuning Kontroler PID pada Mot. DC*, vol. 4, no. 2, pp. 70–78, 2005, doi: 10.9744/jte.4.2.
- [15] A. R. J. Wiriawan, “Pengaturan Kecepatan Motor DC dengan Kontrol Proporsional Integral Derifatif (PID) Berbasis LabView,” *Telekontran J. Ilm. Telekomun. Kendali dan Elektron. Terap.*, vol. 4, no. 2, pp. 13–24, 2016, doi: 10.34010/telekontran.v4i2.1886.
- [16] A. Braun, “Auto Tuning PID Berbasis Metode Osilasi Ziegler-Nichols Menggunakan Mikrokontroler AT89S52 pada Pengendalian Suhu,” *Optim. und Adapt. Regelung Tech. Syst.*, pp. 213–219, 2020, doi: 10.1007/978-3-658-30916-9_12.
- [17] R. Sulistiyadi, O. Yuliani, P. Studi, and T. Elektronika, “Metode penalaan kontroler pid,” vol. 01, no. 01, pp. 67–79, 2020.
- [18] R. I. S. and H. Hartono, “Rancang Bangun Pulse Width Modulation (PWM) Sebagai Pengatur Kecepatan Motor DC Berbasis Mikrokontroler Arduino,” *J. Penelit.*, vol. 3, no. 1, pp. 50–58, 2018, doi: 10.46491/jp.v3e1.31.50-58.
- [19] Andriawan, “Motor Dc Terhadap Pembebanan Berbasis Labview Program Studi Pendidikan Teknik Elektro,” *skrispi*, 2016.
- [20] A. Luqman, “Aplikasi Motor Dc-Shunt Untuk Laboratory Shaker Menggunakan Metode Pwm (Pulse Width Modulation) Berbasis Mikrokontroler ATMEGA 32,” vol. 8, no. 1, 2015.
- [21] H. Technology, "Handson Technology," [Online]. Available: <http://www.handsontec.com/dataspecs/L298N%20Motor%20Driver.pdf>. [Accessed 1 september 2022].