

DAFTAR PUSTAKA

- Ahmad, B.M., & Yulyawan, E.K. (2022). *Uji Kemampuan RPM Motor DC Permanen Baldor dengan Sumber Daya Solar Cell Monocrystallin 50WP*. ELPOSYS: Jurnal Sistem Kelistrikan, Vol. 9, No. 1. Malang: Politeknik Negeri Malang. ISSN: 2407-232X, E-ISSN: 2407-2338.
- Antony, R. Gladwin, Hariharan, S., Hari Haran, D., Raj, C. Clement. (2021). *Design of Solar Charging Case for Mobile Phones*. Journal of Physics: Conference Series, Volume 2040, International Conference on Physics and Energy. Kancheepuram
- Akbar, D., Riyadi, S. (2018). *Pengaturan Kecepatan pada Motor Brushless DC (BLDC) Menggunakan PWM (Pulse Width Modulation)*. Paper presented at Seminar Nasional Instrumentasi, Kontrol dan Otomasi (SNIKO), Universitas Katolik Soegijapranata, Semarang.
- Araki, M. (2009). *PID Control*. In *Control Systems, Robotics, and Automation – Vol. II. Paris: Encyclopedia of Life Support Systems (EOLSS)*, Developed under the Auspices of the UNESCO.
- Budiyanta, N.E., Tanudjaja, H., Mulyadi, M. (2019). *Rancang Bangun Robot Line Follower Portable Sebagai Upaya Minimalisasi Sampah Elektronik di Ranah Robotika*. TESLA Jurnal Teknik Elektro, 20(2), 148.
- Fatchurrohman, A.F. (2014). *Robot Line Follower PID sebagai Media Pembelajaran Aplikasi Mikrokontroler di Jurusan Pendidikan Teknik Elektronika Fakultas Teknik Universitas Negeri Yogyakarta*. Surabaya: Program Studi Pendidikan Teknik Elektronika, Fakultas Teknik, Universitas Negeri Yogyakarta.
- Hamdani, M. (2010). *Pengendalian Kecepatan Putaran Motor DC Terhadap Perubahan Temperatur dengan Sistem Modulasi Lebar Pulsa*. Depok: Universitas Indonesia.
- Hamdani, R., Puspita, H., Dedy, R., & Wildan. (2019). *Pembuatan Sistem Pengamanan Kendaraan Bermotor Berbasis Radio Frequency Identification (RFID)*. INDEPT, 8(2). Bandung: Program Studi Elektro, Fakultas Teknik, Universitas Nurtanio Bandung.
- Joni, K., Ulum, M., Abidin, Z. (2016). *Robot Line Follower Berbasis Kendali Proportional-Integral-Derivative (PID) untuk Lintasan dengan Sudut Ekstrim*. Madura: Teknik Elektro, Universitas Trunojoyo Madura.
- Lamatenggo, M., Wiranto, I., Ridwan, W. (2020). *Perancangan Balancing Robot Beroda Dua dengan Metode Pengendali PID Berbasis Arduino Nano*. Jambura Journal of Electrical and Electronics Engineering (JEEEE), Volume 2, Nomor 2. Gorontalo: Universitas Gorontalo. e-ISSN: 2715-0887, p-ISSN: 2654-7813.
- Krismadinata, K., & Husnaini, I. 2017. *Komparasi Pengendali PI Dan PID untuk Tegangan Keluaran Konverter Buck*. Jurnal Nasional Teknik Elektro, 143-151.
- Maitilah, I.A., 2019, *Perancangan Pembangkit Listrik Tenaga Surya Hybrid Pada Gedung Asrama Mahasiswa Sa-Ija'an Yogyakarta*, Universitas Teknologi Yogyakarta, Yogyakarta.
- Mehta, B.R., Reddy, Y.J. (2015). *Industrial Process Automation Systems, Chapter 2 - The Programmable Logic Controller*. Oxford: Butterworth-Heinemann.

- Mukti, A., Nurhayati, O.D., Widiyanto, E.D. (2015). *Rancang Bangun Sistem Kontrol Robot Line Follower Menggunakan Logika Fuzzy*. Jurnal Teknologi dan Sistem Komputer, Vol. 4, No. 2015. Semarang. e-ISSN: 2338-0403.
- Muslim. A. I., 2022, *Robot*, Department of Electrical Engineering, Nusa Putra University, Jawa Barat.
- N. Hamid., A. Mansur., P. Mesin., A. T. Soroako. Penalaan Parameter PID dengan Metode Ziegler-Nichols untuk Optimasi Kontrol Kecepatan Motor pada Alat Spin Coater, Pros. Semin. Nas. Tek. Elektro dan Inform., no. September, pp. 315–319, 2021.
- Ogata, Katsuhiko. 1997. *Teknik Kontrol Automatik Jilid 1*. Jakarta. Penerbit Erlangga.
- Pasaribu, D.P., Basri, A. (2020). *Rancang Bangun Robot Pembuat Sketsa Gambar Menggunakan Raspberry Pi*. Jurnal Tekinfo, 21(2), hal. Jakarta: Universitas Persada Indonesia Y.A.I.
- Pauling, L. (1970). *General Chemistry*. San Francisco: W. H. Freeman and Company, Stanford University.
- Peerzadaa, P., Larika, W.H., Maharb, A.A. (2021). *DC Motor Speed Control Through Arduino and L298N Motor Driver Using PID Controller*. Mehran University of Engineering and Technology International Journal of Electrical Engineering & Emerging Technology, Vol. 04, No. 02. Jamshoro.
- Perdana, F.A. (2020). *Baterai Lithium*. INKUIRI: Jurnal Pendidikan IPA, 9(2), 103-109. Jawa Barat: Universitas Sebelas Maret. P-ISSN: 2252-7893, E-ISSN: 2615-7489. DOI: 10.20961/inkuiri.v9i2.50082.
- Petruzella, F.D. (2001). *Elektronika Industri*. Yogyakarta: Andi.
- Pitriyanti, L., Saragih, Y., Latifa, U. (2022). Implementasi Modul Infrared pada Rancang Bangun Smart Detection for Queue Otomatic Berbasis IoT. Jurnal Power Elektronik, 11(2), 2022. Jawa Barat: Universitas Singaperbangsa Karawang. p-ISSN: 2301-6949, e-ISSN: 2715-5064.
- Prasetyo, P., Maulana, R., Setiawan, E. (2022). Sistem Kontrol PID pada Purwarupa Robot Pembawa Barang berbasis *Line Follower* menggunakan Algoritma Path Planning. Malang: Jurnal Pengembangan Teknologi Informasi dan Ilmu Komputer, Vol. 6, hlm. 3741-3750.
- Rifdian, I.S., & Hartono. (2018). *Rancang Bangun Pulse Width Modulation (PWM) sebagai Pengatur Kecepatan Motor DC berbasis Mikrokontroler Arduino*. Jurnal Penelitian, 3(1), 50–58. Surabaya: Politeknik Penerbangan Surabaya.
- Rudy. (2021). Prototipe Robot *Line Follower* Pengangkut Barang Berbasis Arduino Uno ATmega328. Tangerang: Fakultas Sains dan Teknologi, Universitas Buddhi Dharma.
- Setiawan, I. (2008). *Kontrol PID untuk Proses Industri*. Semarang: PT. Elex Media Komputindo.
- Suari, M., Muharmen. (2017). *Pemanfaatan Arduino Nano dalam Perancangan Media Pembelajaran Fisika*. Padang: Rumah Jurnal Universitas Islam Negeri Imam Bonjol. ISSN 2477-6181. Hal. 474-480.
- Suryono, 2018, *Teknologi Sensor: Konsep Fisis dan Teknik Akuisisi Data Berbasis Mikrokontroler 32 Bit ATSAM3X8E (ARDUINO DUE)*, UNDIP Press, Semarang.

- Taufik, M.R., & Permana, M.Y. (2015). Rancang Bangun Robot *Line Follower* berbasis *Labview* Menggunakan *Proportional Integral Derivative* (PID). Bandung: TELEKONTRAN, 3(2).
- Wajiansyah, A., Supriadi, S., Nur, S., Wicaksono, A.B.P. (2018). *Implementasi Fuzzy Logic Pada Robot Line Follower*. Jurnal Teknologi Informasi dan Ilmu Komputer, 5(4), 395. doi: 10.25126/jtiik.201854747.