

DAFTAR PUSTAKA

- Bunari, M.B., 2011, Studi Perbandingan Perencanaan Kapal Katamaran dan Monohull Sebagai Kapal Riset di perairan Bengkalis Riau, Institut Teknologi Sepuluh Nopember
- DanielDLJ , 2018, *Robotdyn Mega+Wifi R3 Atmega2560+ESP8266*, <https://community.blynk.cc/t/robotdyn-mega-wifi-r3-atmega2560-esp8266/25792>, diakses pada Juni 2019
- Hidayat, W., 2009, Penerapan Adaptive PID Controller pada Navigasi Robot Cerdas Pemadam Api Divisi Expert Single dengan Menggunakan Algoritma LMS, , Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta
- Irmawan, E., 2016, *Desain Dan Implementasi Sistem Kendali Adaptif Neuro Fuzzy PID Pada Kapal Katamaran Tanpa Awak*, Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta
- Kartika,A.P., 2014, *Implementasi Sistem Kendali Gerak Lurus Otomatis Pada Kapal Katamaran Tanpa Awak*, Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta
- Kurniawan, I., 2014, *Implementasi Pemrosesan Citra Digital Pada Sistem Navigasi Kapal Tanpa Awak*, Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta
- Lee, S.D., Tzang, C.Y., Chen, B.J., dkk, 2014, Design and experiment of a fuzzy PID track-keeping ship autopilot, IEEE (978-1-4799-3646-5/14)
- Li, Z., Hu, J., Huo, X., 2012, PID Control Based on RBF Neural Network for Ship Steering, IEEE (978-1-4673-4805-8/12)
- Miskovic, N., Bibuli, M., Bruzzone,G., Caccia,M., Vukic,Z.,2009, Tuning Marine Vehicles' Guidance Controllers through Self-Oscillation Experiments, University of Zagreb, Kroasia
- Ogata, K., 2010, Modern Control Engineering Fifth Edition, Prentice Hall. New Jersey.
- Pitowarno, E., 2006, Robotika Desain, Kontrol, dan Kecerdasan Buatan, Andi, Yogyakarta.
- Subarkah, T.M., Setijadi, A., Syaichu, A., 2018, Pengembangan Sistem Navigasi



UNIVERSITAS
GADJAH MADA

IMPLEMENTASI SISTEM KENDALI PID PADA AZIMUTH THRUSTER

YAN-YAN ARDIANSYAH, Ardhi Wicaksono Santoso., S.Kom., M.Cs.

Universitas Gadjah Mada, 2019 | Diunduh dari <http://etd.repository.ugm.ac.id/>

Dan Control Pada Sistem Autodrive, *IEEE* (2 – 6).

Yunsheng, F., Xiaojie, S., Guefeng, W., Chen, G., 2015, On Fuzzy Self-adaptive PID Control for USV Course, *Proceedings of the 34th Chinese Control Conference*, China.