

## DAFTAR PUSTAKA

- Abdurrahman , Naufal.2015.*Kajian Permodelan Kemudi Kapal Pengwas Tanpa Awak*. Politeknik Negeri Batam.
- As'Ari, As'Ari dan Laksono, Heru Dibyo dan Erlina, Tati.2014. *Perancangan Robot Wall Follower Dengan Metode Proportional Integral Derivative(PID) Berbasis Mikrokontroler*: Universitas Andalas, Padang..
- BKI. 2009. *Volume II section 14 - Rudder and Manoeuvring Arrangement*. Biro Klasifikasi Indonesia. Jakarta.
- Faishol, Muhammad.2015.*Sistem Kontrol Kecepatan Motor DC D-6759 Berbasis Arduino Mega 2560*. Universitas Brawijaya, Malang.
- Rameli, Mochammad.2012. *Perancangan dan Implementasi Kontroler Pid untuk Pengendalian Tegangan pada Generator Set*.Surabaya: Institut Teknologi Sepuluh Nopember
- Yusivar, Feri.2012. *Perancangan Pengendali Pid Pada Proportional Valve*. Universitas Indonesia.