

DAFTAR PUSTAKA

- [1] I. Made Londen Batan, “Pengembangan Kursi Roda Sebagai Upaya Peningkatan Ruang Gerak Penderita Cacat Kaki (I Made Londen Pengembangan Kursi Roda Sebagai Upaya Peningkatan Ruang Gerak Penderita Cacat Kaki.” [Daring]. Tersedia pada: <http://www.petra.ac.id/~puslit/journals/dir.php?DepartmentID=IND>
- [2] A. Fathonisyam, P. Nusantara, I. Made, dan L. Batan, “Perancangan Multipurpose Wheelchair,” 2018.
- [3] “Rancang Bangun Kursi Roda Elektrik Yang Dapat Naik Turun Tanjakan Mustari 1).”
- [4] A. A. Pradita, I. Priadythama, dan S. Susmartini, “Perancangan Ulang Kursi Roda Manual Menggunakan Kriteria Standar ISO 7176-5,” *PERFORMA : Media Ilmiah Teknik Industri*, vol. 17, no. 1, Apr 2018, doi: 10.20961/performa.17.1.19068.
- [5] “jm_elektro,+Journal+(Tommy+P.J.+Sibuea++Elektro) Penerapan Sistem Kontrol Optimal Pada Kursi Roda”.
- [6] S. Y. Kurniawan, A. B. Setiawan, dan W. Dirgantara, “Kursi Roda Otomatis Berbasis IoT(Internet Of Things) Menggunakan Metode PID (Proportional Integral Derivative Controller),” *Seminar Nasional Fortei Regional*, vol. 7.
- [7] I. Teknologi dkk., “Implementasi Teknologi Kendaraan Listrik Berbasis Baterai Untuk Membantu Mobilitas Pengguna Kursi Roda.”

- [8] P. Saka Gilap Asa dan S. Priyambodo, “Sistem Pembelajaran Kontrol Pid (Proporsional Integral Derivatif) Pada Pengatur Kecepatan Motor Dc Pid(Proportional Integral Derivative) Control Learning System On Dc Motor Speed Controller.”
- [9] R. Muhardian, “JTEV (JURNAL TEKNIK ELEKTRO DAN VOKASIONAL) Kendali Kecepatan Motor DC Dengan Kontroller PID dan Antarmuka Visual Basic”, [Daring]. Tersedia pada: <http://ejournal.unp.ac.id/index.php/jtev/index>
- [10] W. Purbowaskito dan C.-H. Hsu, “Sistem Kendali PID untuk Pengendalian Kecepatan Motor Penggerak Unmanned Ground Vehicle untuk Aplikasi Industri Pertanian,” JURNAL INFOTEL, vol. 9, no. 4, hlm. 376, Nov 2017, doi: 10.20895/infotel.v9i4.253.
- [11] M. Irhas, S. Asyiqah, A. Ilham, dan I. Artikel, “Penggunaan Kontrol Pid Dengan Berbagai Metode Untuk Analisis Pengaturan Kecepatan Motor Dc,” vol. 7, no. 1, hlm. 78–86, 2020, [Daring]. Tersedia pada: <http://journal.uin-alauddin.ac.id/index.php/jft>
- [12] A. Fitriansyah, “Analisis Penalaan Kontrol PID pada Simulasi Kendali Kecepatan Putaran Motor DC Berbeban menggunakan Metode Heuristik,” 2013.
- [13] P. Menengah Mahir, “PENGENALAN ARDUINO √ Oleh: Feri Djuandi,” 2011. [Daring]. Tersedia pada: <http://www.arobotineveryhome.com>
- [14] “Handson Technology User Guide BTS7960 High Current 43A H-Bridge Motor Driver.” [Daring]. Tersedia pada: www.handsontec.com

- [15] “High Current PN Half Bridge BTS 7960.”
- [16] Elang sakti (2018). *Contoh Kontrol PID : Menghitung Nilai PID & Coding Arduino*. URL:<https://www.elangsakti.com/2018/02/contoh-kontrol-pid.html?m=1>

[Halaman ini Sengaja Dikosongkan]