**DAFTAR TABEL**

**Nomor halaman**

1. Tanggapan sistem kendali PID terhadap

perubahan parameter 20

1. Aturan penalaan Ziegler Nichols *open loop* 25
2. Parameter data motor DC Terkendali Jangkar 27
3. Parameter Motor DC Terkendali Jangkar dan hasil analisis

parameter lainnya 29

1. Perbandingan RMSE tanpa pengendali , RMSE dengan

pengendali PID dengan metode Ziegler Nichols dan RMSE

dengan pengendali PID dengan memperhitungkan RMS\_Ea 40