

## DAFTAR PUSTAKA

- [1] Alhamdi, Muhammad Faisal Afif, dkk. (2014) . Perancangan dan implementasi kontroler *knowledge base-PI* pada pengaturan kecepatan motor induksi 3 fasa”. jurusan teknik elektro. Institute Teknologi sepuluh november. Jurnal Teknik Pomits vol 3 No.1.
- [2] W.L. Slotine. (1991) . *Applied Nonlinear Control*. Prentice Hall.
- [3] Utoro, Muhammad Ridho , dkk. (2014) . Perancangan dan implementasi kontroler *sliding mode* pada pengaturan kecepatan motor induksi 3 fasa”. jurusan teknik elektro Institute Teknologi sepuluh november. Jurnal Teknik Pomits vol 3 No.1.
- [4] Kati, Oktavianus. (2011) . Pengendali *Sliding Mode Control* (SMC) motor induksi 3 fasa dengan metode *Direct Torque Control* (DTC) menggunakan algoritma genetika. jurusan teknik elektro Universitas Cendrawasih jurnal rekayasa dan teknologi elektro Vol 5 No.3, September.
- [5] Yudistira, Adityo, dkk. (2014) . Perancangan dan implementasi pengaturan kecepatan motor induksi 3 fasa pada mesin sentrifugal menggunakan metode *Sliding Mode Control*. Jurusan teknik elektro Institute Teknologi sepuluh november. Jurnal Teknik Pomits vol 3 No.1.
- [6] Faisal, A. (2014) . Pengendalian Level *Coupled Tank* Menggunakan Metode *Sliding Mode Control* (SMC) *Hybrid Proportional Integral Derivative* (PID) Di Simulink Matlab.
- [7] Sugianto, Okky. (2012) . Perancangan dan Implementasi Kontroler *Sliding Mode* untuk pengaturan level pada *Coupled Tank*. Skripsi Jurusan Teknik Elektro, ITS, Surabaya.
- [8] Mursyitah, Dian. (2014) . Studi Performansi pengendali *Sliding Mode* dan PID pada pengendalian kecepatan motor DC. Jurnal Teknik Elektro ITP. 14 Juli.
- [9] Ogata, K. (1970) . *Modern Control Engineering Prentice-Hall Inc*.
- [10] Faizal, Ahmad. (2015) . Perancangan pengendali kecepatan motor DC *Shunt* Menggunakan metode *Sliding Mode Control* (SMC) dan *Proportional Integral Derivative* (PID). Jurusan Teknik Elektro UIN Suska Riau. November.
- [11] Sarjan, Muhammad. (2011) . Perbandingan karakteristik motor induksi belitan gelung dengan belitan spiral. jurusan teknik elektro universitas tadulako. Jurnal ilmiah foristek vol.1 no.1 Maret.



[12] Afandy, Luqman,Hakim. (2016) . Sistem Pengendalian Kecepatan Motor Induksi 3 fasa multi penggerak dengan sumber inverter pada mobil listrik menggunakan jaringan syaraf tiruan.Jurusan Teknik Elektro Universitas Jember.

[13] Jakoubek, Ing. Pavel. (2009) . *Eksperimental identifications of stabile nonoscillatory systems from step-responses by selected methods* 2009

[14] Andriarti, Rika. (2004) .Teknik Kontrol Sliding Mode Untuk Autopilot Roket. Penelitian Bidang Kendali, PusteKwagan. LA PAN .

[15] Waluyo. (2013) Analisis Penalaan Kontrol PID pada Simulasi Kendali Kecepatan Putaran Motor DC Berbeban menggunakan Metode Heuristik. Jurusan Teknik Elektro Institut Teknologi Nasional (ITENAS) Bandung. Teknik Elektro Itenas Vol. 1 No.2.

[16] Ogata, Katsuhiko.(1970). Teknik Kontrol Automatik Edisi 2 Jilid 1. Jakarta : Prentice Hall.

Hak Cipta Dilindungi Undang-Undang

1. Dilarang mengutip sebagian atau seluruhnya tulis ini tanpa mencantumkan dan menyebutkan sumber:

a. Pengutipan hanya untuk kepentingan pendidikan, penelitian, penulisan karya ilmiah, penyusunan laporan, penulisan kritik atau tinjauan suatu masalah.

2. Dilarang mengumumkan dan memperbanyak sebagian atau seluruh karya tulis ini dalam bentuk apapun tanpa izin UIN Suska Riau.