

## DAFTAR PUSTAKA

- [1] Rachmad Dwi Raharjo, dkk. “Desain dan Implementasi Kontroler PID Gain Scheduling untuk Sistem Pengaturan Proses *Level* pada *proses Control Technology – 100*”. Institut Teknologi Sepuluh Nopember. Surabaya.
- [2] Ridwan,Rahmat. “Perancangan Pengendali *Hybrid SMC* dan *PID Gain Scheduling* untuk pengendalian Sistem Pengaturan Proses *Level* pada *Process Control Technology –100*”. Tugas Akhir Jurusan Teknik Elektro Fakultas Sains dan Teknologi, UIN SUSKA RIAU, 2017.
- [3] Anggraeni, Ika Evi. “Pengendalian Optimal pada Sistem *Steam Drum Boiler* menggunakan metode *Linear Quadratic Regulator (LQR)*”. Jurusan Matematika Fakultas Matematika dan Ilmu Pengetahuan Alam Institut Teknologi Sepuluh November, Surabaya. 2010.
- [4] Adila, Virtu, dkk. “Pengendalian Rasio Bahan Bakar dan Udara pada *Boiler* Menggunakan Metode Kontrol Optimal *Linear Quadratic Regulator (LQR)*”. Teknik Elektro Fakultas Teknologi Industri Institut Teknologi Sepuluh November, Surabaya. 2013.
- [5] Mulki, Rizqi Santria. (2016) ‘Laporan Praktikum Sistem Pengaturan Digital modul 2 Pemodelan Sistem dan Analisis’. Teknik Elektro Institut Teknologi Sepuluh November, Surabaya. 2016
- [6] Marta Putri, Dila. (2017) “perancangan *dynamic sliding mode* dan pengendali *sliding mode* dengan permukaan luncur PID untuk mengendalikan *level* dan konsentrasi pada sistem CSTR”.Tugas Akhir Jurusan Elektro Fakultas Sains dan Teknologi, UIN SUSKA RIAU. 2017
- [7] Ogata, Katsuhiko. “*Modern Control Engineering Fourth Edition*”. Prince Hall. 1970
- [8] Candra, Widhayaka Aji. “*Pengaturan Kecepatan pada Simulator Paraller Hybrid Elektric Vehicle (PHEV) Menggunakan Linear Quadratic Regulator (LQR) Berdasarkan Particle Swarm Optimization (PSO)*”. Jurnal Teknik Pomits Vol. 3, No. 1, (2014) 2337-3539, 2014.
- [9] Firmansyah, Rifqi, dkk. “*Penerapan Kontroller LQR dengan Gain Feed Forward Statis untuk Tracking Pendulum Terbalik Dua Tingkat*”. Seminar Nasional Pendidikan Matematika Ahmad Dahlan (SENDIKMAD) Yogyakarta, 2012.
- [10] Lewis Frank L dan Syrmos, Vassilis L. “*Optimal Control*”,John Wiley dan Sons, Inc, 1995.

Hak Cipta Tidak Dilindungi Undang-Undang

1. Dilarang mengutip sebagian atau seluruh karya 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.  
b. Pengutipan tidak merugikan kepentingan yang wajar UIN Suska Riau.

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

[11] Ahmad Shafi Mukhatir, dkk. “Aplikasi Kendali PID Menggunakan Skema *Gain Scheduling* Untuk Pengendalian Suhu Cairan Pada *Plant Electric Water Heater*”. Universitas Diponegoro. Semarang. 2010.

[12] Ogata, Katsuhiko. Teknik Kontrol Automatik Edisi 2 Jilid 1. Jakatra : Prentice Hall, 1970.

Hak Cipta Didukungi Undang-Undang

1. Dilarang mengutip sebagian atau seluruh karya 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.
- b. Pengutipan tidak merugikan kepentingan yang wajar UIN Suska Riau.

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



UIN SUSKA RIAU