

## DAFTAR PUSTAKA

- [1] Departemen Pendidikan Indonesia, *Kamus Besar Bahasa Indonesia*, Jakarta : Balai Pustaka, 2014
- [2] Katsuhiko. Ogata, *Modern Control Engineering Fifth Edition*, Prentice Hall. New Jersey, 2010
- [3] Kholis.Ikhwannul, *Pemodelan Sistem Pengendali PID dengan Metode Ciancone Berbasis MATLAB Simulink Pada Sistem Pressure Process Rig 38-714*, Universitas Mpu Tantular, 2017
- [4] Astrowulan. Katjuk, Ali Fatoni, Risfandra, *Desain Kontroler Robust Pada Pressure Control Trainer Feedback 38-714*, Seminar on Intelligent and Its Applications, 2009
- [5] Qomaruddin M. Nur, Fajar Shodiq ,Edi Kurniawan, *Riset Laboratorium 1*, Studi instrument Laboratorium B105 Jurusan teknik elektr0 – sistem pengaturan Institut teknologi sepuluh nopember, 2010
- [6] Utomo. Satryo Budi, *Identifikasi dan Desain Controller Pada Trainer Feedback Process Rig 38-714*, Universitas Jember,2012
- [7] Wijaya. Teddy Ade, *Pengendalian Tekanan Pada Pressure Process Rig 38-714 Melalui Modbus Menggunakan Kontroller Fuzzy – PID*. Jurusan Teknik Elektro Institut Teknologi Sepuluh November, Surabaya, 2011
- [8] Risfendra. Sukardi, *Pemodelan dan Desain Kontroler Kaskade Pada Sistem Pressure Process Trainer Feedback 38-714*, INVOTEK, 2008
- [9] K. J. Astrom and B. Wittenmark , *Adaptive control*, 2nd ed., Dover Publications, New York. 1995
- [10] Ioannou. Petros and Fidan. Baris, *Adaptive Control Tutorial*, Siam, 2006
- [11] Astrom K. Hagglund. , *PID Controllers : Theory Design And Tuning*. Research Triangel Park, Instrument Society,1995.

- Hak Cipta 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 mengemukakan dan memperbanyak sebagian atau seluruh karya tulis ini dalam bentuk apapun tanpa izin UIN Suska Riau.
1. Dilarang mengutip sebagian atau seluruh karya tulis ini tanpa mencantumkan dan menyebutkan sumber:
- [12] Zuo. Xin, Liu. Jian-wei, Wang. Xin, and Liang. Hua-qing, *Adaptive PID and Model Reference Adaptive Control Switch Controller for Nonlinear Hydraulic Actuator*, Hindawi, 2017
  - [13] S. Teddy, I. Eka, A. Katjuk, *Disain dan Implementasi Kontrol PID Model Reference Adaptive Control untuk Automatic Safe Landing pada Pesawat UAV Quadcopter*, Institut Teknologi Sepuluh November (ITS) Surabaya, 2012.
  - [14] Refiana.Kartika, *Desain Kendali MRAC dengan Kombinasi PID untuk Mengendalikan Kecepatan pada Sistem Motor DC*, Universitas Islam Negeri Sultan Syarif Kasim, 2018.
  - [15] Vernades.Rechy, *Desain Pengendali MRAC-PID Untuk Mengendalikan Posisi Pad Sistem Magnetic Levitation Ball*, Universitas Islam Negeri Sultan Syarif Kasim, 2018.
  - [16] Iyung, *Perancangan dan Aplikasi Algoritma Adaptif Level Supervisi pada Pengendalian Pressure Process Rig Feedback 38-714 Untuk Mengatasi Fenomena Bursting pada Set Point Kurang Tereksitasi*, Universitas Indonesia, 2008.
  - [17] Shinsky. F.G, *Process-Control Systems, Application, Design, and Tuning, fourth ed*, New York: McGraw-Hill, 1996.
  - [18] Nguyen. Nhan T, *Model Reference Adaptive Control*, Springer International Publishing AG,2017
  - [19] Ali, Muhamad. 2004. *Pembelajaran Perancangan Sistem Kontrol Pid Dengan Software MATLAB*. Universitas Negeri Yogyakarta.
  - [20] Nise, Norman S. 2011. *Control Systems Engineering 6<sup>th</sup> Edition*. New York
  - [21] M.Gopal. 2010. *Digital Control And State Variable Methods ( Conventional and Intelligent Control Systems ) Third Edition*. The McGraw-Hill Companies