



DAFTAR PUSTAKA

- 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. 2012
- Bytronic Educational Technology, manual *Proses Control Technology PCT-100*, Inggris. 2010
- Ing. Pavel Jakoubek, "experimental Identification of Stabile Nonoscillatory Systems from Step-Responses by Selected Methods". Konference Studentske tvurci cinnosti, 2009.
- [4] W.L. Slotine. "Applied Nonlinear Control". Prentice Hall.1991
- [5] Andriarti Rika. "Teknik Kontrol *Sliding Mode* untuk *Autopilot Roket*". Penelitian Bidang Kendali, Puste Kwagan. LA PAN. 2004
- [6] Ahmad Shafi Mukhatir, dkk. "Aplikasi Kendali PID Menggunakan Skema *Gain Scheduling* Untuk Pengendalian Suhu Cairan Pada *Plant Electric Water Heater*". Universitas Diponegoro. Semarang. 2010.
- [7] Wisnu Wibowo, dkk. "Aplikasi Teknik Kendali *Gain scheduling* pada sistem kontrol *valve* untuk pengendalian Tinggi Muka Cairan pada Limas Terpanjang". Universitas Diponegoro. Semarang.
- [8] Ahmad, Ilham. "Analisa dan Perancangan *Static Sliding Mode Control (SSMC)* untuk pengendalian level pada *Coupled Tank*". Tugas Akhir Jurusan Elektro Fakultas Sains dan Teknologi, UIN SUSKA RIAU, 2016.
- [9] Sugianto, Okky. "Perancangan dan Implementasi Kontroler *Sliding Mode* untuk pengaturan *Level* pada *Coupled Tank*." Skripsi Jurusan Elektro, ITS, Surabaya. 2012
- [10] Faizal, Ahmad. "Pengendalian *Level Coupled Tank* menggunakan Metode *Sliding Mode Control (SMC) Hybrid Proportional Integral Derivatif (PID)* Di *Simulink Matlab*", Jurnal Sains, Teknologi dan Industri, Vol. 13, No1, Desember 2015, pp.115-122.
- [11] Ihnanto Helmy Yunan, Imam Abadi. "Perancangan Sistem Pengendalian *Flow* Menggunakan *Sliding Mode Control (SMC)* dengan *Neural Network* pada *Backloading* di Terminal BBM PT. Pertamina Perak Surabaya". Intitut Teknologi Sepuluh Nopember (ITS), Surabaya. 2012.
- [12] Yuliantari, Wan. "Desain pengendali *hybrid static* dan *dynamic sliding mode controller (SMC)* untuk pengendalian *level* dan konsentrasi pada proses *continuous*



stirred tank reactor (CSTR)". Tugas Akhir Jurusan Elektro Fakultas Sains dan Teknologi, UIN SUSKA RIAU. 2017

[13] Marta Putri, Dila. "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

[14] Ogata, Katsuhiko. "*Modern Control Engineering Fourth Edition*". Prince Hall. 1970

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

[16] Waluyo. "Analisis Penalaan Kontrol PID pada simulasi kendali kecepatan Putaran Motor DC Berbeban menggunakan Metode *Heuristik*". Jurusan Teknik Elektro Institut Teknologi Nasional (ITENAS) Bandung. Teknik Itenas Vol.1 No.2. 2013.