

## DAFTAR PUSTAKA

- [1] Williams, Lance. “*Electromagnetic Levitation Thesis*”. 2005.
- [2] Wibowo, Dwi Basuki. “*Pemodelan dan Simulasi Sistem Control Magnetic Lavitation Ball*”. Universitas Diponegoro, 2012.
- [3] Kurniawan, Rahmat Andi. “*Pengendalian Posisi Sistem Magnetic Lavitation Ball Menggunakan PID Gain Schedulling*”. Jurusan Teknik Elektro, Universitas Islam Negeri Sultan Syarif Kasim Riau, 2016.
- [4] Mardhotillah, Dara. “*Perancangan Pengendali Sliding Mode dengan Optimasi PID untuk Pengendalian Posisi pada Sistem Magnetic Levitation Ball*”. Jurusan TeknikElektro, Universitas Islam Negeri Sultan Syarif Kasim Riau, 2017.
- [5] Novianti, Elsi. “*Aplikasi Kendali Optimal Dengan Metode Linear Quadratic Regulator (LQR) Untuk Pengendalian Posisi Pada Sistem Magnetic Lavitation Ball*”. Jurusan Teknik Elektro, Universitas Islam Negeri Sultan Syarif Kasim Riau,2017.
- [6] Supriajaya, Dedi. “*Aplikasi Kendali Optimal Dengan Metode Linear Quadratic Gaussian (LQG) Untuk Pengendalian Posisi Pada Sistem Magnetic Lavitation Ball*”. Jurusan Teknik Elektro, Universitas Islam Negeri Sultan Syarif Kasim Riau,2017.
- [7] Anyakrawati, Aretasiwi. “*Implementasi Model Reference Adaptive System (MRAS) Untuk Kestabilan pada Rotary Inverted Pendulum*”. Universitas Brawijaya. Malang. 2015.
- [8] Sudewo, Teddy. “*Disain dan Implementasi Kontrol PID Model Reference Adaptive Control untuk Automatic Safe Landing pada Pesawat UAV Quadcopter*”. Institut Teknologi Sepuluh November (ITS). Surabaya. 2012.
- [9] Michini, Bernard. “*Modelling and Adaptive Control of Indoor Unmanned Aerial Vehicles*”. Massachusetts Institute of Teclonogy. 2009.
- [10] Ramzi, Al Ghamri. “*Design of an Adaptive Controller for Magnetic Levitation System Based Bacteria Foraging Optimzation Algorithm*”. The Islamic University of Gaza. Palestina. 2014.
- [11] Fadlun, Wira. “*Penerapan Metode Kendali Nonlinear Berbasis Sistem Servo pada Sistem Magnetic Levitation Ball*”. Universitas Teknologi Yogyakarta. 2017.
- [12] Khaled, A. M. Ali. “*Modeling and Parameters Identification of A Magnetic Levitation Model*”. The Islamic University of Gaza, 2009.



- [13] M.S.Abu. Nasr. *“Fuzzy Gain Scheduling Control For Non-Linear Systems”*.The Islamic University of Gaza, 2013.
- [14] Ogata. Katsuhito. *“Modern Control Engineering Fourth Edition”*. Prince Hall, 1970.
- [15] Rusmawan, Ferry. *“Aplikasi Kendali Adaptif pada Sistem Pengaturan Temperatur Cairan dengan Tipologi Kendali Model Reference Adaptive Controller (MRAC)”*. Universitas Diponegoro. Semarang. 2014.
- [16] K. J. Astrom and B. Wittenmark. *“Adaptive control”*. 2nd ed.. Dover Publications. New York. 2001.
- [17] Garikayi, T. *“ Model Reference Adaptive Control System for Moistre Regulation in Cotton Ginning ”*.Harare Institue of Technologi. Zimbabwe. 2013.
- [18] Sevcik, Keith. *“Model Reference Adaptive Control“*. Drexel University. Philadelphia. 2014.

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.
- 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.