

## DAFTAR PUSTAKA

- [1] Putra, Guntur Sdhiea. “Perancangan Kontrol Kecepatan Motor Arus Searah Tanpa Sikat Menggunakan *Sliding Mode* Berbasis PID”, 2016.
- [2] Ubayul, Huda, dkk. “Pengaturan Gerakan Hover Pada Quadcopter Dengan Menggunakan Metode PI Ziegler-Nichols”, Universitas Sriwijaya Fakultas Ilmu Komputer Jurusan Sistem Komputer.
- [3] Yudistira. Adityo, R. Effendi AK, J. Pramudijanto, *Perancangan dan Implementasi Pengaturan Kecepatan Motor 3 Fasa pada Mesin Sentrifugal Menggunakan Metode Sliding Mode Control (SMC)* , Jurnal Teknik ITS Vol.3, hal.151-156.2014.
- [4] Harman, dkk. “Analisa Performansi Pengendali pada Kecepatan Motor Induksi Tiga Fasa Menggunakan Metode Harriot Dengan Pengendali Hybrid SMC dan PID”, Universitas Islam Negeri Sultan Syarif Kasim, Pekanbaru, 2017.
- [5] Bharathi N, Dr A. Kaftha, B. Barathi, 2014. “*Sliding Mode Control for Speed Control of Brushless DC Motor*”.
- [6] D. Mursyitah (2013).” Simulasi Decouple Sliding Mode Dengan Permukaan Luncur Proporsional Dan Integral Pada Sistem Non Linier Multivariabel Continuous Strired Tank Reactor (CSTR)”. Institut Teknologi Sepuluh November, Tesis TE-092099.
- [7] Faizal, Ahmad. “Perancangan Pengendali Kecepatan Motor DC Shunt Menggunakan Metode Sliding Mode Control (SMC) dan Proporsional Integral Derivative (PID), 2015.
- [8] Mursyitah, Dian. “Studi performasi Pengendali *Sliding Mode* dan PID pada Pengendali Kecepatan Motor DC”, 2013.
- [9] Mani, Marc Vila. “*A Quick Overview on Rotatory Brush and Brushless DC Motors*”, 2016.
- [10] Masudi, Nanang. “*Desain controller motor bldc untuk meningkatkan performa ( daya output ) sepeda motor listrik*”, 2014.

- [11] Patel, Vinod KR Singh, Pandey A. K. "Modeling and Performance Analysis of PID Controlled BLDC Motor and Different Schemes of PWM Controlled BLDC Motor", 2013.
- [12] A. R. Firdaus, "Pengendali Modus Luncur/*Sliding Mode Controller*," Program Studi Teknik Elektro Politeknik Batam, Batam, 2010.
- [13] Andriarti, Rika. "Teknik Kontrol Sliding Mode Untuk Autopilot Roket". Penelitian Bidang Kendali, PusteKwagan. LA PAN, 2004.
- [14] W. L. Slotine, 1991. "*Applied Nonlinear Control*". Prentice Hall. 1991.
- [15] M. Ali, "Pembelajaran Perancangan Sistem Kontrol PID Dengan Software Matlab", Jurnal Edukasi, Vol, hlm.1-8, 2004.
- [16] 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
- [17] M. Kadafi, "Penerapan Simuling Untuk Simulasi, Modul, Universitas Marcu buana," Jakarta, 2011.
- [18] Jhon, Oludayo. "PID CONTROL OF BRUSHLESS DC MOTOR AND ROBOT TRAJECTORY PLANNING AND SIMULATION WITH MATLAB/SIMULINK". 2009.

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