DAFTAR PUSTAKA

[1] Rachman, Arief dan Erna Apriliani. *"Estimasi Posisi Magnetic Levitation Ball Menggunakan Metode Ensemble Kalman Filter (EnKF)".* Jurusan Matematika, Fakultas MIPA, Institut Teknologi Sepuluh November, 2012.

[2] Kurniawan, Rahmat Andi. *"Pengendalian Posisi Sistem Magnetic Lavitation Ball Menggunakan PID Gain Schedulling".* Jurusan Teknik Elektro, Universitas Islam Negeri Sultan Syarif Kasim Riau, 2016.

[3] Mardhotillah, Dara. *"Perancangan Pengendali Sliding Mode dengan Optimasi PID untuk Pengendalian Posisi pada Sistem Magnetic Levitation Ball".* Jurusan Teknik Elektro, Universitas Islam Negeri Sultan Syarif Kasim Riau, 2017.

[4] D.B Wibowo dan Sindu Sutomo. *" Pemodelan dan Simulasi Sistem Control Magnetic Lavitation Ball".* Universitas Diponegoro, 2012.

[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] Wicaksono Pandhu dkk. *"Kendali Posisi Cannon Army Tank Menggunakan Embedded Fuzzy Logic Control"*. Jurusan Elektro, Fakultas Teknik, Universitas Diponegoro. Jl. Prof. Sudharto, Tembalang, Semarang, Indonesia.

[8] Purwanto, Panut Dwi. "*Perbandingan Sistem Kendali Pid Dan Logika Fuzzy Dalam Pengendalian Kecepatan Motor DC Menggunakan Real Time Windows Target Matlab 6.5"*. Fakultas Teknik Jurusan Teknik Elektro, Universitas Muhammadiyah Surakarta. 2007.

[9] Am Rois' dkk. *"Pengaturan Posisi Motor Servo Dc Dengan Metode Fuzzy Logic".* Jurusan Teknik Elektronika, Institut Teknologi Sepuluh November. Surabaya.

[10] Nadhif Mohamad dkk. *"Aplikasi Fuzzy Logic untuk Pengendali Motor DC Berbasis Mikrokontroler ATMega8535 dengan Sensor Photodioda"*. Jurusan Teknik Elektro, Fakultas Teknik, Universitas Negeri Semarang. Indonesia.

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.

[11] Hamed Basil dkk. *"Fuzzy PID Controllers Using FPGA Technique for Real Time DC Motor Speed Control"*. *Electrical Engineering Department, Islamic University of Gaza, Gaza, Palestine*.

[12] Arizal. *"Perancangan Pengendalian Kecepatan Motor Induksi Tiga Fasa dengan Pendekatan Model Harriot Menggunakan Pengendali Hybrid Fuzzy-PID"*. Jurusan Teknik Elektro, Universitas Islam Negeri Sultan Syarif Kasim Riau, 2017.

[13] Williams, Lance. "*Electromagnetic Levitation Thesis*". 2005.

[14] Khaled, A. M. Ali. *"Modeling and Parameters Identification of A Magnetic Levitation Model".* The Islamic University of Gaza, 2009.

[15] M.S.Abu. Nasr. "*Fuzzy Gain Scheduling Control For Non-Linear Systems"*. The Islamic University of Gaza, 2013.

[16] Ogata. Katsuhito. "*Modern Control Engineering Fourth Edition"*. Prince Hall, 1970.

[17] Sudrajat. "*Modul Kuliah : Dasar – Dasar Fuzzy Logic".* Bandung : Univ. Padjadjaran, 2008.[Ebook]Tersedia :https://www.academia.edu/7247080/Dasar_dasar_fuzzy_logic.

[18] Sri Kusumadewi, Hari Purnomo. "*Aplikasi Logika Fuzzy*". Yogyakarta. 2013.

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

[20] Ferdiansyah. Fendi. *"Teori Kontrol PID (Proportional-Integral-Derivative)"*. Universitas Sultan Ageng Tirtayasa. Banten.

[21] Raharjo. Rachmad Dwi. dkk. *"Desain dan Implementasi Kontroler PID Gain Scheduling Untuk Sistem Pengaturan Proses Level Pada Proses Kontrol Teknologi"*. Institut Teknologi Sepuluh November. Surabaya.

[22] Sari. Ranti Permata. *"Penalaan Parameter Kontrol PID Dengan metode heuristic,aplikasi: sistem pengendalian kecepatan motor DC"*.

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.
UIN SUSKA RIAU