



DAFTAR PUSTAKA

- [1] D.B.Wibowo dan Sindu Sutomo. “Pemodelan dan Simulasi Sistem *Control Magnetic Levitation Ball* ”, Universitas Diponegoro, 2011.
- [2] Arief Rachman dan Erna Apriliani. “ Estimasi Posisi *Magnetic Levitation Ball* Menggunakan Metode *Ensemble Kalman Filter (EnKF)*” , Jurusan Matematika, Fakultas MIPA, Institut Teknologi Sepuluh Nopember, 2012.
- [3] Ogata, Katsuhiku.“*Modern Control Engineering*”.Prentice Hall. 2002.
- [4] Fernaza, Olivia . “Studi Metoda Kendali *Linear Quadratic Regulator (LQR)* dan Aplikasinya pada Sistem *Automatic Voltage Regulator (AVR)*” , Program Studi Teknik Elektro, Universitas Andalas, 2012.
- [5] Yulianto, Tony. “Aplikasi Metode LQR pada Kendali *Attitude Rotor Spacecraft* yang Berada di Sumbu Tetap”, Jurusan Matematika, *Institute* Teknologi Sepuluh Nopember, Surabaya, 2012.
- [6] A.K.Mishra, R.Raina, dkk. “*Modeling and Simulation of Levitating Ball by Electromagnet using Bond Graph*”, *Indian Institute of Technology Patna*, 2013.
- [7] C.Chen, Y.Sun. dkk. “ *Design of Magnetic Levitation Ball Control Based on Co-simulation of SIMULINK and ADAMS*”, *College of Logistics Engineering, Shanghai Maritime University, China*, 2016.
- [8] Basuki, Arif. dkk. “Pengaturan Kecepatan Motor DC secara *Real Time* Menggunakan Teknik Kontrol Optimal *Linear Quadratic Regulator (LQR)*”, Universitas Diponegoro.
- [9] F.Mangkusasmito, Wahyudi, and B.Setiyono. “ Sistem Kendali Posisi Sudut Angguk untuk Roket RXX-300 dengan Metode Kendali *Linear Quadratic Regulator (LQR)* dan *Pole Placement* ”, Jurusan Teknik Elektro, Universitas Diponegoro.
- [10] Badri, Unis. dkk. “Kontrol Optimal Pada Motor DC Menggunakan Metode *Linear Quadratic Regulator (LQR)*”, Institut Teknologi Sepuluh Nopember.
- [11] M.S.Abu. Nasr. “*Fuzzy Gain Schedulling Control for Non-Linear System*”, *The University of Gaza, Thesis Electrical Engineering*, 2013.
- [12] Arifin, Fatchul. “ Perancangan dan Simulasi Sistem Suspensi Mobil Berbasis Kendali Optimal”, Jurusan Teknik Elektro, Univesitas Negri Yogyakarta, 2006.
- [13] Firmansyah, Rifqi, dkk. “Penerapan *Controller LQR dengan Gain Feed Forward Statis* untuk *Tracking* Pendulum Terbalik Dua Tingkat”.Seminar Nasional Pendidikan Matematika Ahmad Dahlan (SENDIKMAD) Yogyakarta, 2012.



[14] Lewis Frank L and Syrmos, Vassilis L. “*Optimal Control*”, John Wiley dan Sons, Inc, 1995.

[15] Tadeus, Distayoel, dkk. “Simulasi Kendali Daya Reaktor Nuklir Dengan Teknik Kontrol Optimal”. Jurusan Teknik Elektro, Universitas Diponegoro, 2012.

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