



## DAFTAR PUSTAKA

- [1] Ogata, Katsuhiko. *Modern Control Engineering, 4th edition*. New Jersey : Prentice Hall, 2002.
- [2] Faizal, Ahmad. Pengendalian *Level Coupled Tank* Menggunakan Metode *Sliding Mode Control (SMC) Hybrid Proportional Integral Derivative (PID)* di *Simulink Matlab*. Jurnal Sains, Teknologi dan Industri.. Vol. 13 No. 1 Hal. 115-122. 2015.
- [3] Liu, Ziqian., dan Qunjing Wang. *Hybrid Control with Sliding-Mode Plus Self-Tuning PI for Electrical Machines*. *Journal of Electrical Engineering*, Vol. 59 No. 3 Hal. 113-121. 2008
- [4] Putra, Danu Bhrama. Pengaturan Kecepatan Motor DC *Shunt* menggunakan *Successive Sliding Mode Control*. Jurusan Teknik Elektro Institut Teknologi Sepuluh November. Surabaya. 2010.
- [5] Young, David dkk. *A Control Engineer's Guide to Sliding Mode Control*. IEEE Transactions on Control System Technology, Volume 7, No. 3. 1999.
- [6] Anggraini, Santi. Perancangan *Sliding Mode Control* untuk Menggerakkan Posisi Laras Meriam pada Platform yang Bergerak. Institut Teknologi Sepuluh Nopember.
- [7] Yongchang, Zhang dan Zhao Zhengming. *Comparative Study of PI, Sliding Mode and Fuzzy Logic Controller for Rotor Field Oriented Controlled Induction Motor*, 2008.
- [8] Mursyitah, Dian. Studi Performansi Pengendali *Sliding Mode* dan PID pada Pengendalian Kecepatan Motor DC. Jurnal Teknik Elektro ITP. Vol: 3 No: 2. Juli 2014.
- [9] K. J. Kim, J. B. Park, dan Y. H. Choi. *Chattering Free Sliding Mode Control System*. *IEEE SICE-ICASE International Joint Conference*, Bexco, Busan, Korea, Oct 18-21. 2006.
- [10] Levant, A. *Chattering Analysis*. *IEEE Transactions on Automatic Control*. Vol. 55. No. 6. Juni 2010.
- [11] Sadli, Muhammad. Disain Kontroler PI dengan Decoupling pada Sistem Kendali Level Coupled Tank, Jurnal ECOTIPE, Vol.1, No.2, 2014.
- [12] Mursyitah, Dian. *Decouple Sliding Mode* dengan Permukaan Luncur Proporsional dan Integral pada Sistem Non Linier Multi Variabel *Continuous Stirred Tank Reactor (CSTR)*. Institut Teknologi Sepuluh November: Surabaya. 2013

1. Hak Cipta dilindungi Undang-Undang  
 a. Dilarang mengutip sebagian atau seluruh karya tulis ini tanpa mencantumkan dan menyebutkan sumber:  
 b. Pengutipan tidak merugikan kepentingan pendidikan, penelitian, penulisan karya ilmiah, penyusunan laporan, penulisan kritik atau tinjauan suatu masalah.  
 2. Dilarang mengumumkan dan memperbanyak sebagian atau seluruh karya tulis ini dalam bentuk apapun tanpa izin UIN Suska Riau.



[13]

Yunan, Ihnanto Helmy dan Imam Abadi. Perancangan Sistem Pengendalian Flow Menggunakan Sliding Mode Control (SMC) dengan Neural Network pada Backloading di Terminal BBM PT. Pertamina Perak Surabaya, Surabaya, Institut Teknologi Sepuluh Nopember (ITS). 2012.

[14]

Antonelli, R dan A. Astolfi. *Continuous Stirred Tank Reactors: easy to stabilise?.* Imperial College of Science, London and Politecnico di Milano, Italy. 2001.

[15]

Ohri, Jyoti dkk. “*Comparison of Robustness of PID Control and Sliding Mode Control of Robot Manipulator*”. International Symposium on Devices MEMS, Intelligent Systems & Communication (ISDMISC) Proceedings published by International Journal of Computer Applications (IJCA). 2011.

[16]

Zaafouri, Chaker dkk. *Comparative study of the Saturated Sliding Mode and LQR Controllers. Proceedings Engineering and Technology – Vol. 2*, pp. Hal. 110-115 published by International Conference on Control, Engineering & Information Technology. 2013.

[17]

Astrom, K. J. dan T. Hagglund. *PID Design : Theory, Design, and Tuning*, 2nd ed. NC: Instrument Society of America, 1995.

[18]

Herlambang, Teguh. *Desain Pengendalian Ketinggian Air dan Temperatur Uap pada Sistem Steam Drum Boiler dengan Metode Sliding Mode Control (SMC)*, Skripsi S-1, Institut Teknologi Sepuluh November Surabaya. 2010.

[19]

Slotine, J-J.E., Weiping Li. *Applied Nonlinear Control*. Prentice-Hall International, Inc. Hal. 276-284. 1991

[20]

DeCarlo, Raymon A., Stanislaw H.Zak, dan Gregory P.Matthews, *Variable Structure Control of Nonlinear Multivariable System: A Tutorial, Proceeding of The IEEE*, vol. 76, no. 3, March 1988, pp.212-224.

[21]

Firdaus, Ahmad R. Perancangan Pengendali Modus Luncur untuk Motor DC dengan Optimasi Algoritma Genetika. Program Studi Teknik Elektro Politeknik Batam, Batam. 2010.

[22]

Yu, Gwo-Ruey dkk. *Optimal Positioning Control of a DC Servo Motor Using Sliding Mode*. IEEE International Conference on Control Applications. 2004.

[23]

Mursyitah, Dian., dkk. *Performance of Sliding Mode Controller with Static and Dynamic Sliding Surface*. International Journal of Applied Engineering Research ISSN 0973-4562 Vol. 11 No. 14 Hal. 8158-8162. 2016.

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.



[24]

Mursyitah, Dian., dan Rice Novita. Analisis Pengaruh Kendali Proposional Derivatif (PD) pada Permukaan Luncur *Sliding Mode Controller* pada Proses *Continuous Stirred Tank Reactor* (CSTR). Seminar Nasional Teknologi Industri Universitas Trisakti Vol. 1 No. 48 Hal. 1-6. 2014.

[25]

Ramanda, Boy Putra. Desain Aksi Kendali PID pada Permukaan Luncur *Decouple Sliding Mode Controller* pada Sistem Nonlinier Multivariabel *Continuous Stirred Tank Reactor* (CSTR). Program Studi Teknik Elektro Uin Suska Riau. 2014

[26]

Brock, Stefan. *Hybrid PI Sliding Mode Position and Speed Controller for Direct Drive*. Institute of Control and Information Engineering Publish by Recent Technological and Scientific Advances Mechatronics 2013. Hal. 740-748. Poland

#### 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.

