

DAFTAR PUSTAKA

- [1]. S. Karim. Peralatan militer. “*Produk Pertahanan Dan Keamanan*” PINDAD
- [2]. Kunto, Dimas, dkk. “*Perancangan Sistem Kontrol PID untuk Pengendali Sumbu Elevasi Gun pada Turret-gun Kaliber 20 Milimeter* “. Institut Teknologi Sepuluh Nopember. Surabaya, 2016.
- [3]. Nasyir, T., Pramujati, B., Nurhadi, H., dan Pitowarno, E., “*Control Simulation of An Automatic Turret Gun Based on Force Control Method*”, IEEE Xplore Digital Library, 2014.
- [4]. Kuswadi, Son, dkk. “*Gun Turret Automatic Weapon Control System Design and Realization*”, IEEE Xplore Digital Library, 2016
- [5]. Wisnu, Danu. “*Perancangan Sistem Kontrol PID untuk Pengendali Sumbu Azimuth Turret pada Turret-Gun Kaliber 20 mm*”. Institut Teknologi Sepuluh Nopember. Surabaya, 2016.
- [6]. Kardono, dkk. “*Perancangan dan Implementasi Sistem Pengaturan Optimal LQR untuk Menjaga Kestabilan Hover pada Quadcopter*”. Institut Teknologi Sepuluh Nopember. Surabaya, 2012.
- [7]. Lewis Frank L dan Syrmos, Vassilis L. “*Optimal Control*”, John Wiley dan Sons, Inc, 1995.
- [8]. Ogata, Katsuhito. “*Modern Control Engineering Fifth Edition*”, Prentice Hall, 1970.
- [9]. Ilham. ”*Kendali Kecepatan Motor Induksi 3 Phasa Menggunakan LQR (Linear Quadratic Regulator)*”. jurnal Program Studi Teknik Informatika. STMIK AKBA
- [10]. Mursyitah, Dian, dkk. “*Pengendalian Posisi Sistem Magnetic Levitation Ball Menggunakan Pengendali Optimal Metode Linear Quadratic Regulator (LQR)*”. Fakultas Sains dan Teknologi. UIN Sultan Syarif Kasim Riau. 2018
- [11]. Abizar. “*Analisis Penanggulangan Beban dan Gangguan pada Rancangan Pengendali LQR dengan Penambahan Pengendali PID untuk Pengendalian Motor Induksi Tiga Phasa*”. Tugas Akhir Jurusan Teknik Elektro Fakultas Sains dan Teknologi, UIN SUSKA RIAU. 2019
- [12]. Nasir, Ahmad N.K, dkk. “*Performance Comparison Between LQR and PID Controllers for an Inverted Pendulu*”. AIP Conference Proceedings. 2008
- [13]. Astrom K. Hagglund. , *PID Controllers : Theory Design And Tuning*. Research Triangel Park, Instrument Society,1995.
- [14]. Mushonnifah, Siti. “*Resolved Accelera Control (RAC) dan Active Force Control (AFC) pada Sistem Turret Gun Kaliber 20 Milimeter*”. Institut Teknologi Sepuluh Nopember. Surabaya, 2016.
- [15]. Ling, Y., dan Tao, G., ”*Numerical Design and Analysis of Backlash Compensation for A Multivariable Nonlinear Tracking System*”, IEEE.American Control Conference. 1999
- [16]. Nise, N.S., “*Control System Engineering*”, 6th Edition, John Wiley & Sons. Inc.,2011

- [17]. Tao, G., Ma X., "*Backlash Compensation for Multivariable Nonlinear System with Actuator Dynamics*", University of Virginia. USA, 1999.
- [18]. Ing. Pavel Jakoubek, "*experimental Identification of Stable Nonoscillatory Systems from Step-Responses by Selected Methods*". *Konference Studentske tvorci cinnosti*, 2009.
- [19]. Permata Sari, Ranti. "*Penalaan Parameter Kontrol PID dengan Metode Heuristi Aplikasi Sistem Pengendalian Kecepatan Motor DC*". Jurusan Teknik Elektro Institut Teknologi Nasional (ITENAS) Bandung. *Teknik Elektro Itenas* Vol. 1 No.2, 2010.
- [20]. Suyanto. "*Algoritma genetika dalam MATLAB*", Andi, Yogyakarta, 2005.
- [21]. Chai. W. dkk. "*Robust Digital Control Of Gun Turret System*". America GNC Corporation, 1992
- [22]. Zhang, J.L. L.S Shieh "*Hibryd Optimal Control Of Turret Gun System*". Electrical Engineering Department, 1993
- [23]. Mattice, Michael. "*Design Of Robust Controllers For Turret Gun System Using Reduced Order Models*". U.S Army Armament Research, Development And Engineering Center, New Jersey, 1990
- [24]. Munir. Rinaldi. "*Metode Numerik*", Penerbit Informatika, Vol.4, 2015
- [25]. Heriyanto. "*Pengendalian Proses*" Politeknik Negeri Bandung. Bandung, 2010