

## DAFTAR PUSTAKA

- [1] Soebyakto, Fisika Terapan 2, Tegal: Badan Penerbit Universitas Pancasakti Tegal, 2017.
- [2] P.Kundur, Power System Stability and Control, USA: McGraw-Hill, 1994.
- [3] T. R. Ogano, Analisa Performansi Sistem Kendali Buck Boost Converter Dalam Domain Frekuensi Dan Domain Waktu Dengan Menggunakan Pengendali 1 dan 2 Derajat Kebebasan, Padang, 2018.
- [4] G. Y. Puspitaputri; , C. W. Priananda; D. F. Syahbana, "Automatic Voltage Regulator (AVR) Generator dengan Mikrokontroler Menggunakan Metode Hill Climbing," *Jurnal Teknik ITS*, vol. 10, no. 2, 2021.
- [5] A. Nurdin, A. Azis, R. A. Rozal, "Peranan Automatic Voltage Regulator sebagai Pengendali Tegangan Generator Sinkron," *Jurnal Ampere*, vol. 3, no. 1, 2018.
- [6] H. Saadat, Power System Analysis, New York: McGraw Hill, 1999.
- [7] Amirul Luthfi, Heru Dibyo Laksono, "Sistem Automatic Voltage regulator (AVR) Tipe Arus Searah : Pemodelan dan Analisa Sistem Kendali dengan Matlab," in *LPPM-Universitas Andalas*, Padang, 2020.
- [8] H. D. Laksono, "PIDTune Model Paralel dan Mode Standard," in *LPPM-Universitas Andalas*, Padang, 2021.
- [9] K. Ogata, Teknik Kontrol Automatik, Jakarta: Penerbit Erlangga, 1996.
- [10] H. D. Laksono, Perancangan Dan Analisa Sistem Kendali Dengan Berbagai Pengendali, Padang: Andalas University Press, 2015.
- [11] B. Fiendland, Control System Design, New York: McGraw Hill, 1986.
- [12] Heru D. Laksono, Metode-Metode Untuk Analisa Kestabilan Sistem Kendali Dengan Matlab, Padang: Andalas University Press, 2015.
- [13] H. D. Laksono and M. Muhamram, Pengantar Sistem Kendali, Indomedia Pustaka, 2018.
- [14] H. D. Laksono, Perancangan dan Analisa Sistem Kendali Dengan PID : metoda PIDTool model standard, Yogyakarta: Teknosain, 2017.
- [15] B. J. a. J. E. Lurie, Classical Feedback Control With Matlab and Simulink. 2nd ed, New York: CRC Press, 2012.

- [16] Heru Dibyo Laksono dan Rudy Fernandez, Kendali Sistem Automatic Voltage Regulator (Avr) Arus Searah Dengan Pengendali Tunggal dan Kombinasi Pengendali, Padang: Andalas University Press, 2023.



