

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	ii
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS	iii
ABSTRAK	iv
KATA PENGANTAR.....	vi
UCAPAN TERIMA KASIH	vii
DAFTAR ISI	x
DAFTAR GAMBAR.....	xii
DAFTAR TABEL	xiv
DAFTAR ISTILAH.....	xv
DAFTAR SINGKATAN.....	xvi
BAB I	1
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Tujuan Penelitian	2
1.3 Perumusan Masalah	2
1.4 Batasan Masalah	2
1.5 Manfaat	3
1.6 Metodologi penelitian	3
1.7 Sistematika penulisan	4
BAB 2	6
2.1 Mobil Listrik ^[1]	6
2.2 Sistem Steer – By – Wire ^[17]	7
2.2.1 Ackermann Steering ^[2]	8
2.2.2 Rack and Pinion ^[2]	9
2.2.3 Steering Linkage ^[2]	10
2.3 Sensor.....	11
2.3.1 Potensiometer	11
2.3.2 Sensor Optocoupler (bentuk “U”)	11
2.4 Motor DC ^[3]	13
2.5 Driver Motor	14
2.5.1 EMS 30A Dual H - Bridge ^[4]	14
2.6 Arduino	15
2.6.1 Arduino Mega 2560 ^[5]	15
2.6.2 USB Host Shield ADK for Arduino ^[6]	17
2.7 Converter DC to DC ^[7]	18

2.7.1	UBEC ^[8]	18
2.7.2	Step Up Converter XL6009 ^[9]	19
2.7.3	Step Down Converter LM 2596 ^[10]	19
2.8	Steering Wheel Driving Force GT ^[11]	19
2.9	Fuzzy – PID Controller	20
2.10	Liquid Crystal Display (LCD) 16 x 2 ^[16]	29
BAB 3	30
3.1	Gambaran Umum Sistem	30
3.2	Perancangan Sistem Minimum	31
3.3	Perancangan Aktuator	34
3.3.1	Driver Motor DC	34
3.3.2	Motor DC.....	34
3.4	Perancangan Mekanika Sistem	36
3.4.1	Perancangan dasbor setir kemudi	37
3.4.2	Perancangan mekanik motor DC.....	37
3.4.3	Perancangan dudukan sensor kecepatan.....	38
3.5	Perancangan Logika Fuzzy - PID	39
3.5.1	Fuzzification	40
3.5.2	Rule Interface	43
3.5.3	Deffuzification.....	44
3.5.4	PID Controller	44
BAB 4	45
4.1	Pengujian Sudut Putar Setir Kemudi (<i>steering wheel/ steering game DFGT</i>)	45
4.2	Pengujian Sensor Kecepatan.....	48
4.3	Pengujian Sensor Sudut Putar Roda Kemudi	50
4.4	Pengujian Eksekusi Kontrol Fuzzy - PID	52
BAB 5	59
5.1	Kesimpulan	59
5.2	Saran	60
DAFTAR PUSTAKA	61
LAMPIRAN	1
5.2.1	LAMPIRAN A	2
5.2.2	LAMPIRAN B.....	20