

## DAFTAR ISI

<b>LEMBAR PENGESAHAN TUGAS AKHIR .....</b>	ii
<b>LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS .....</b>	iii
<b>ABSTRAK .....</b>	iv
<b>ABSTRACT .....</b>	v
<b>KATA PENGANTAR .....</b>	vi
<b>UCAPAN TERIMA KASIH .....</b>	vii
<b>DAFTAR ISI.....</b>	ix
<b>DAFTAR GAMBAR.....</b>	xi
<b>DAFTAR TABEL .....</b>	xiv
<b>BAB I .....</b>	1
<b>PENDAHULUAN.....</b>	1
1.1    Latar Belakang .....	1
1.2    Rumusan Masalah .....	2
1.3    Tujuan dan Manfaat.....	2
1.4    Ruang Lingkup .....	3
1.5    Metode Penelitian.....	3
1.6    Sistematika Penulisan.....	4
<b>BAB II .....</b>	5
<b>LANDASAN TEORI.....</b>	5
2.1    Sistem Kendali .....	5
2.2    PWM <sup>[2]</sup> .....	6
2.3    Motor DC ( <i>Direct Current</i> ) <sup>[1]</sup> .....	7
2.4 <i>Driver Motor DC</i> <sup>[3]</sup> .....	8
2.5 <i>Mikrocontroller</i> <sup>[7]</sup> .....	8
2.6 <i>Sensor Rotary Encoder</i> <sup>[5]</sup> .....	9
2.7 <i>Liquid Crystal Display (LCD)</i> .....	11
2.8    Metode Sistem Kontroll PID <sup>[6]</sup> .....	12
2.8.1    Pengedalian <i>Proportional</i> .....	13
2.8.2    Pengedalian <i>Integral</i> .....	13
2.8.3    Pengendali <i>Derivative</i> .....	13
<b>BAB III.....</b>	15
<b>PERANCANGAN SISTEM .....</b>	15

3.1	Blok Diagram Sistem .....	15
3.2	Perancangan Perangkat Keras .....	16
3.3	Perancangan Perangkat Lunak .....	18
3.4	Proses Pemilihan Parameter PI.....	19
3.4.1	Proses <i>Tuning</i> Parameter PI .....	19
3.4.2	<i>Tuning</i> PI untuk Motor DC .....	21
<b>BAB IV</b>	.....	<b>25</b>
<b>HASIL PENGUJIAN DAN ANALISA</b>	.....	<b>25</b>
4.1	Pengujian Sensor <i>Rotary Encoder</i> .....	25
4.2	Respon Kecepatan Motor DC dengan Nilai PWM yang Berbeda-beda.	26
4.3	Respon Sistem Tanpa Beban .....	28
4.3.1	Pengujian dengan <i>Controller Proportional</i> yang Berbeda-beda ....	28
4.3.2	Analisis Pengujian dengan <i>Controller Proportional</i> yang Berbeda-beda .....	31
4.3.3	Pengujian dengan <i>Controller Proportional-Integral</i> yang Berbeda-beda .....	32
4.3.4	Analisis Pengujian dengan <i>Controller Proportional-Integral</i> yang Berbeda-beda .....	35
4.3.5	Pengujian <i>Controller Proportional-Integral</i> dengan Perubahan <i>Setpoint</i> .....	37
4.3.6	Analisis Pengujian <i>Controller Proportional-Integral</i> dengan Perubahan <i>Setpoint</i> .....	40
4.4	Pengujian Respon Sistem dengan Beban Menggunakan Parameter PI dan tanpa Menggunakan Paremeter PI.....	40
4.5	Frekuensi Ayunan Respon Sistem dengan Menggunakan Beban .....	48
<b>BAB V</b>	.....	<b>53</b>
<b>KESIMPULAN DAN SARAN</b>	.....	<b>53</b>
5.1	Kesimpulan.....	53
5.2	Saran .....	53
<b>DAFTAR PUSTAKA</b>	.....	<b>55</b>