

DAFTAR ISI

RANCANG BANGUN SISTEM KENDALI SUDUT PADA PENGGERAK PANEL SURYA	i
LEMBAR PENGESAHAN	ii
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS	iii
ABSTRAK	iv
ABSTRACT	v
KATA PENGANTAR	vi
UCAPAN TERIMAKASIH	vii
DAFTAR ISI	ix
DAFTAR GAMBAR	xii
DAFTAR TABEL	xiv
BAB I PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang Masalah	1
1.2 Rumusan Masalah	2
1.3 Tujuan dan Manfaat	2
1.3.1 Tujuan	2
1.3.2 Manfaat	2
1.4 Batasan Masalah	2
1.5 Metode Penelitian	3
1.6 Jadwal Pelaksanaan	3
BAB II TINJAUAN PUSTAKA	5
2.1 Photovoltaic	5
2.2 Pengaruh Sudut Terhadap Daya	5
2.3 Sistem Penggerak pada <i>Photovoltaic</i>	6
2.4.1 <i>Single Axis Tracking</i> Sistem	6

2.4.2 <i>DualAxis Tracking</i> Sistem	7
2.4 Sistem Kendali	7
2.4.1 Sistem Open Loop.....	8
2.4.2 Closed Loop	8
2.5 Metode Kendali <i>Fuzzy Logic</i>	8
2.6 Matlab.....	10
2.7 Mikrokontroler	10
2.8 Motor DC Linier.....	10
2.9 Sensor MPU-6050	11
BAB III PERANCANGAN SISTEM	13
3.1 Desain Sistem.....	13
3.2 Diagram Block	13
3.3 Desain Perangkat Keras	14
3.3.1 Desain Perangkat Keras	14
3.3.2 Desain Mekanik Sistem	21
3.4 Desain Perangkat Lunak	23
3.5 Fuzzy Logic	24
BAB IV PENGUJIAN DAN ANALISIS	27
4.1 Pengujian Sensor MPU 6050	27
4.2 Pengujian dan Simulasi Pada Matlab.....	29
4.3 Pengujian Kontrol Fuzzy Logic	33
4.4 Perbandingan Keluaran Solar Tracker Sistem dan Solar Panel Fixed	35
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN	38
5.1 Kesimpulan	38
5.2 Saran	38
DAFTAR PUSTAKA	39

LAMPIRAN.....	41
---------------	----