

## DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN TUGAS AKHIR .....	i
SURAT PERNYATAAN KARYA SENDIRI.....	ii
ABSTRAK .....	iii
ABSTRACT .....	iv
KATA PENGANTAR .....	v
DAFTAR ISI.....	vii
DAFTAR GAMBAR .....	x
DAFTAR TABEL.....	xii
BAB I PENDAHULUAN .....	1
1.1    Latar Belakang .....	1
1.2    Penelitian Terkait.....	2
1.3    Rumusan Masalah.....	6
1.4    Tujuan .....	6
1.5    Manfaat Penelitian .....	6
1.6    Batasan Masalah .....	7
1.7    Kerangka Berpikir.....	7
1.8    Sistematika Penulisan .....	9
BAB II TEORI DASAR .....	10
2.1    Mobil Listrik .....	10
2.2    Motor <i>Brushless Direct Current</i> (BLDC) .....	12
2.2.1 <i>Driver BLDC</i> .....	14
2.3    Sistem Kendali.....	15
2.3.1    Sistem Kontrol <i>Loop</i> Terbuka ( <i>Open loop</i> ) .....	17
2.3.2    Sistem Kontrol <i>Loop</i> Tertutup ( <i>Closed Loop</i> ) .....	18
2.4 <i>Fuzzy Logic</i> .....	19
2.4.1 <i>Fuzzy logic</i> Metode <i>Mamdani</i> .....	21
2.4.2    Pembentukan Himpunan <i>Fuzzy</i> .....	21
2.4.3    Aplikasi Fungsi Implikasi .....	24
2.4.4    Komposisi Aturan .....	24

2.4.5 <i>Defuzifikasi</i> .....	25
2.5 Respon Sistem.....	26
2.5.1 Sistem Orde 1.....	26
2.5.2 Sistem Orde 2.....	27
2.6 <i>Pulse With Modulation (PWM)</i> .....	29
2.7 Sensor <i>Rotary Encoder</i> .....	31
2.8 Arduino .....	33
2.9 <i>Low Pass Filter (LPF)</i> .....	35
BAB III METODE PENELITIAN.....	39
3.1 Metodologi.....	39
3.2 Studi Literatur .....	40
3.3 Identifikasi Masalah.....	40
3.4 Analisis Kebutuhan.....	40
3.5 Perancangan Sistem .....	42
3.6 Implementasi Sistem.....	42
3.7 Pengujian Sistem.....	42
3.8 Analisis .....	42
BAB IV PERANCANGAN DAN IMPLEMENTASI.....	44
4.1 Perancangan Sistem Kendali .....	44
4.2 Perancangan <i>Hardware Low Pass Filter (LPF)</i> .....	45
4.3 Perancangan <i>Fuzzy Logic</i> .....	46
4.3.1 Membentuk Himpunan <i>Fuzzy (Membership Function)</i> .....	46
4.3.2 Aplikasi Fungsi Implikasi ( <i>Rules</i> ).....	49
4.3.3 Komposisi Aturan .....	50
4.3.4 Penegasan ( <i>Defuzifikasi</i> ) .....	50
4.4 Perancangan <i>Software</i> .....	50
4.5. Implementasi Sistem .....	52
4.6 Implementasi <i>Hardware</i> .....	53
4.7 Implementasi <i>Software</i> .....	56
BAB V PENGUJIAN DAN ANALISIS .....	57
5.1 Pengujian .....	57

5.1.1	Pengujian sensor <i>Rotary Encoder</i> .....	57
5.1.2	Pengujian <i>Low Pass Filter</i> (LPF).....	58
5.1.3	Pengujian Sistem Kendali <i>Fuzzy Logic</i> .....	60
5.2	Analisis Sistem .....	67
	BAB VI KESIMPULAN DAN SARAN .....	69
6.1	Kesimpulan .....	69
6.2	Saran .....	69
	DAFTAR PUSTAKA .....	71
	LAMPIRAN .....	75
	Lampiran 1 Perbandingan Grafik Respon Waktu.....	75
	Lampiran 2 Code Program .....	84

