

## DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN TUGAS AKHIR.....	i
SURAT PERNYATAAN KARYA SENDIRI.....	ii
ABSTRAK .....	iii
<i>ABSTRACT</i> .....	iv
KATA PENGANTAR.....	v
DAFTAR ISI .....	vii
DAFTAR GAMBAR .....	x
DAFTAR TABEL .....	xii
BAB I PENDAHULUAN .....	1
1.1    Latar Belakang.....	1
1.2    Tinjauan Penelitian Terdahulu .....	3
1.3    Rumusan Masalah .....	6
1.4    Tujuan.....	6
1.5    Manfaat.....	7
1.6    Batasan Masalah.....	7
1.7    Kerangka Berpikir .....	8
1.8    Sistematika Penulisan.....	9
BAB II TEORI DASAR.....	10
2.1    Mobil Listrik.....	10
2.1.1    Motor BLDC .....	11
2.1.2    BLDC <i>Controller</i> .....	13
2.1.3 <i>Pulse Width Modulation (PWM)</i> .....	14
2.1.4 <i>Low Pass Filter (LPF)</i> .....	15
2.2    Sistem Kendali.....	17
2.2.1    Sistem Kendali <i>Loop</i> Terbuka ( <i>Open Loop</i> ) .....	19
2.2.2    Sistem Kendali <i>Loop</i> Tertutup ( <i>Closed Loop</i> ).....	19
2.2.3    Respons <i>Transient</i> dan <i>Steady State</i> .....	20
2.2.4    Sistem Orde Satu.....	21
2.2.5    Sistem Orde Dua .....	23

2.3	Kendali PID .....	25
2.4	Kendali PID Metode Ziegler-Nichols.....	27
2.4.1	Kendali PID Ziegler-Nichols Metode Kurva Reaksi .....	28
2.5	Arduino UNO .....	30
2.6	<i>Incremental Rotary Encoder</i> .....	31
	BAB III METODOLOGI PENELITIAN.....	33
3.1	Metodologi.....	33
3.1.1	Studi Literatur .....	34
3.1.2	Perumusan Masalah .....	34
3.1.3	Analisis Kebutuhan Sistem .....	34
3.1.4	Desain dan Konfigurasi sistem .....	35
3.1.5	Perancangan Sistem .....	35
3.1.6	Implementasi Sistem .....	35
3.1.7	Pengujian Sistem.....	36
3.1.8	Analisis .....	36
	BAB IV PERANCANGAN DAN IMPLEMENTASI.....	37
4.1	Perancangan Sistem .....	37
4.1.1	Perancangan <i>Hardware</i> .....	38
4.1.2	Perancangan Kendali PID .....	40
4.1.3	Perancangan <i>Software</i> .....	45
4.2	Impementasi Sistem.....	46
4.2.1	Implementasi <i>Hardware</i> .....	46
4.2.2	Implementasi <i>Software</i> .....	48
	BAB V PENGUJIAN DAN ANALISIS .....	50
5.1	Pengujian .....	50
5.1.1	Pengujian <i>Hardware</i> .....	50
5.1.2	Pengujian Sistem Kendali .....	55
5.2	Analisis Sistem .....	65
	BAB VI PENUTUP .....	69
6.1	Kesimpulan.....	69
6.2	Saran .....	70

DAFTAR PUSTAKA .....	71
LAMPIRAN .....	75
Lampiran 1. <i>Source Code</i> .....	75
Lampiran 2.     Pengukuran RPM Menggunakan <i>Tachometer</i> .....	78
Lampiran 3.     Perbandingan Kurva Respons Waktu Sistem Tanpa Kendali dan Menggunakan Kendali PID Pada <i>Setpoint</i> Lainnya.....	81

