

PRAKTIKUM MODUL 2 SISTEM KENDALI PWM



Nama : Azanul Karindya

Nim 6702180028

Kelas : D3TK-43-03

Nama Kelompok : Hulkkkk

Mata Kuliah : Sistem Kendali

**PROGRAM STUDI D3 TEKNOLOGI KOMPUTER
FAKULTAS ILMU TERAPAN
UNIVERSITAS TELKOM
BANDUNG
2021**

A. Tujuan

Sistem Kendali PWM (Pulse Width Modulation)

B. Alat dan Bahan

1. Arduino nano
2. 6 logictoogle
3. 3 resistor 330 ohm
4. 3 led
5. 2 motor DC
6. 1 L298
7. 8 buah diode

C. Teori dasar

Pengertian PWM (Pulse Width Modulation)

Pulse Width Modulation (PWM) adalah sebuah metode memanipulasi lebar sinyal yang dinyatakan dengan pulsa dalam satu periode, untuk mendapatkan tegangan rata-rata yang berbeda. Beberapa contoh aplikasi PWM adalah pengontrolan daya atau tegangan yang masuk ke beban, regulator tegangan, pengendalian kecepatan motor, dan lain-lain.

Sinyal PWM pada umumnya memiliki amplitudo dan frekuensi dasar yang tetap tetapi memiliki lebar pulsa yang bervariasi. Lebar pulsa PWM berbanding lurus dengan amplitudo sinyal asli yang belum termodulasi. Oleh karena itu, sinyal PWM memiliki frekuensi gelombang yang tetap namun duty cycle bervariasi antara 0% hingga 100%.

perubahan duty cycle akan merubah tegangan output atau tegangan rata-rata

Sistem Kendali PWM pada Robot Line Follower menggunakan Arduino

Seperti yang telah dibahas pada praktikum modul 1, sistem kendali on/off tidak dapat digunakan untuk mengendalikan kecepatan motor pada robot line follower. Oleh karena itu, dibutuhkan PWM untuk mengatur kecepatan motor. Dengan menggunakan PWM, pengaturan kecepatan motor dapat diubah dengan memvariasikan nilai besarnya duty cycle pulsa. Pulsa yang nilai duty cycle-nya divariasikan inilah yang menentukan kecepatan motor. Besarnya amplitudo dan frekuensi pulsa adalah tetap, sedangkan besarnya duty cycle berubah-ubah sesuai dengan kecepatan yang diinginkan. Semakin besar duty cycle maka semakin cepat pula kecepatan motor, dan sebaliknya semakin kecil duty cycle maka semakin rendah pula kecepatan motor. Sebagai contoh bentuk pulsa yang dikirimkan adalah seperti pada Gambar 6. Pulsa kotak ini memiliki duty cycle dengan lebar 50%.

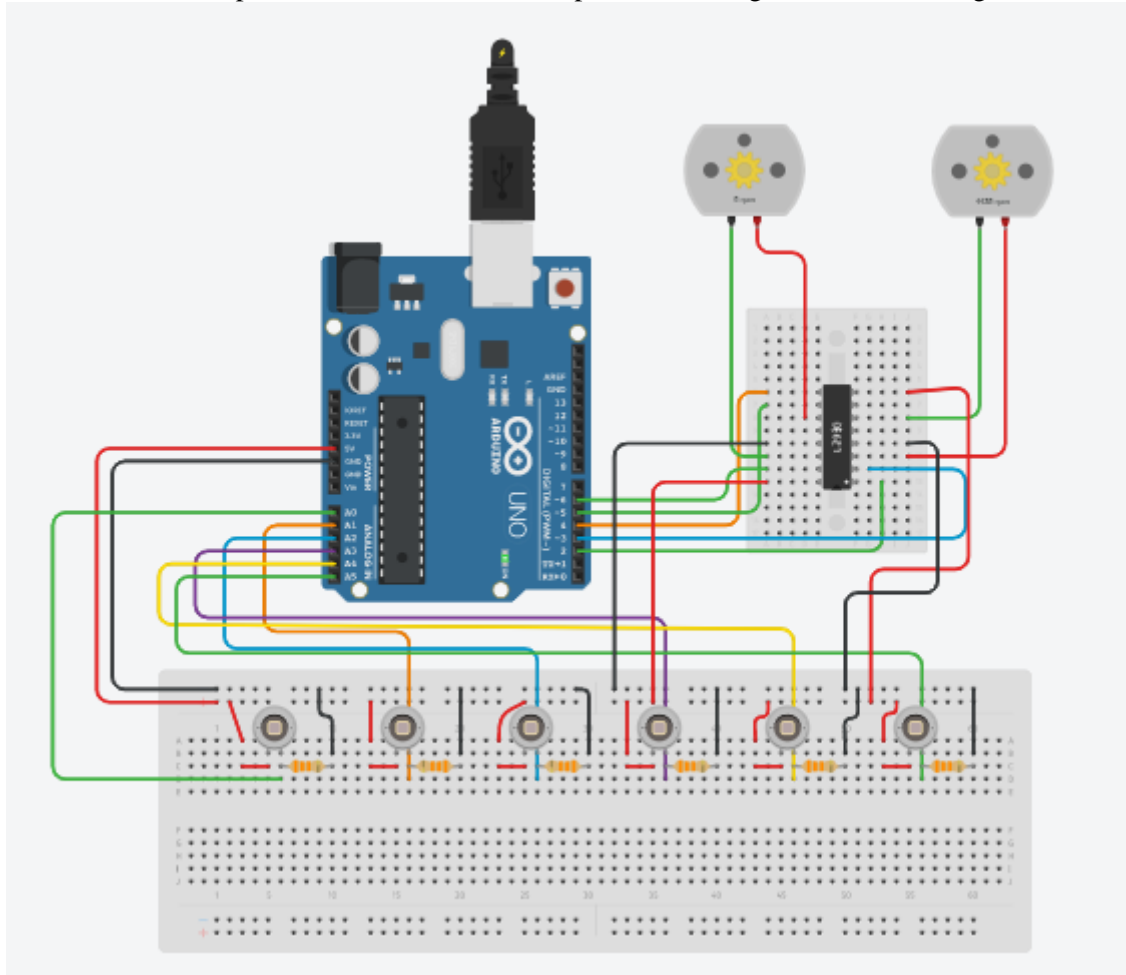
Pada rangkaian elektronika digital, setiap perubahan PWM dipengaruhi oleh resolusi PWM itu sendiri. Resolusi adalah jumlah variasi perubahan nilai dalam PWM tersebut. Misalnya suatu PWM pada Arduino memiliki resolusi 8 bit, berarti PWM ini memiliki variasi perubahan nilai sebanyak 256 variasi mulai dari 0 – 255 perubahan nilai yang mewakili duty cycle 0% – 100% dari keluaran PWM tersebut. Sebagian kaki / pin Arduino telah mendukung fitur PWM. Pin Arduino Nano yang mendukung PWM ditandai dengan adanya tanda tilde (~) di depan angka

pinnya, seperti 3, 5, 6, 9,10, dan 11. Frekuensi yang digunakan dalam Arduino untuk PWM adalah 500Hz (500 siklus dalam 1 detik).

Pada praktikum ini PWM akan digunakan pada beberapa kondisi. Ketika sensor di bagian tengah mendeteksi garis hitam, maka robot bergerak maju dengan duty cycle 60%.

D. Hasil Percobaan

Buat sebuah aplikasi sistem kendali PWM pada robot dengan ketentuan sebagai berikut.



- Menggunakan seluruh sensor photodiode sebagai input sensor dengan contoh urutan sensor seperti pada Gambar 6. Kemudian, hasil pembacaan sensor akan mempengaruhi duty cycle pada motor kiri dan kanan dengan ketentuan sebagai berikut. Flowchart dari program dapat dilihat pada Gambar 7.
Sensor 4 dan 5 mendeteksi hitam, sisanya putih → Duty cycle 60% pada kedua motor (keduamotormaju)
Sensor 1 dan 2 mendeteksi hitam, sisanya putih → Duty cycle 50% Motor Kiri, 0% Motor Kanan
Sensor 2 dan 3 mendeteksi hitam, sisanya putih → Duty cycle 50% Motor Kiri, 20% Motor Kanan
Sensor 3 dan 4 mendeteksi hitam, sisanya putih → Duty cycle 50% Motor Kiri, 40% Motor Kanan
Sensor 7 dan 8 mendeteksi hitam, sisanya putih → Duty cycle 50% Motor Kanan, 0% Motor Kiri
Sensor 6 dan 7 mendeteksi hitam, sisanya putih → Duty cycle 50% Motor Kanan, 20% Motor Kiri
Sensor 5 dan 6 mendeteksi hitam, sisanya putih → Duty cycle 50% Motor Kanan, 40% Motor Kiri
Jelaskan fungsi dari pengubahan berbagai duty cycle pada kondisi-kondisi di atas!
- Buatlah sub program yang dapat menyimpan kondisi terakhir dari pembacaan sensor dalam sebuah variabel/ EEPROM dan jika hanya terdapat 1 (satu) buah nilai sensor, program harus dapat mengeksekusi kondisi terakhir yang telah disimpan pada variabel/EEPROM. Flowchart dapat dilihat pada Gambar 8
- Jika seluruh sensor mendeteksi nilai putih maka seluruh motor harus berhenti.

E. Kesimpulan

Dari praktikum ini dapat disimpulkan bahwa ketika kita membuat robot line follower membutuhkan sensor photodiode agar dapat membuat robot menentukan arah kecepatan motor.