

Praktikum Sistem Kendali PWM



Mata Kuliah : Sistem Kendali
Kode Dosen : AJR
Kelas : D3TK-43-02

Anggota Kelompok :

1. Pungky Ardiyansah (6702190032)
2. Zulfira Indah A (6702194085)

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

MODUL 2 Sistem Kendali PWM

1. JUDUL PRAKTIKUM

Sistem Kendali PWM (*Pulse Width Modulation*)

2. MAKSUD DAN TUJUAN

Maksud dan tujuan dari praktikum ini adalah :

1. Mahasiswa dapat memahami fungsi dan cara kerja PWM pada motor DC
2. Mahasiswa dapat membuat program sistem kendali berbasis PWM pada robot line follower pada arena yang telah dibuat.

3. PERALATAN DAN BAHAN

Alat dan Bahan :

1. Robot Kit Line Follower
2. Baterai LiPo 2-Cell 1300 mAh
3. Kabel Mini-USB
4. Arduino Nano
5. Battery Checker
6. Battery Balancer

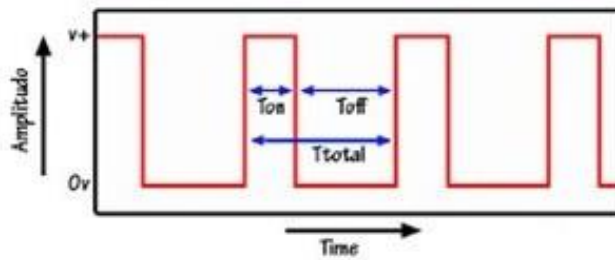
Perangkat Lunak :

1. Software IDE Arduino
2. Software Proteus (untuk simulasi)

4. TEORI DASAR

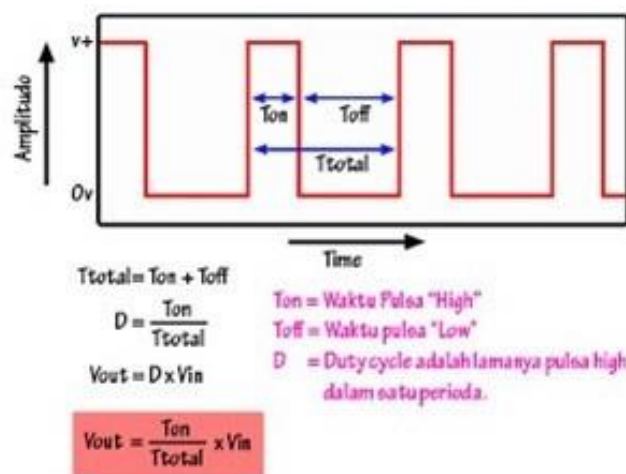
5.1. Pengertian PWM (*Pulse Width Modulation*)

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.



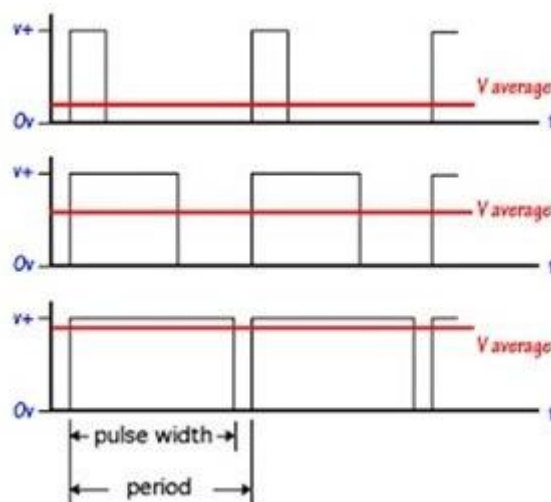
Gambar 1 Lebar pulsa pada PWM.

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%.



Gambar 2 Ilustrasi perhitungan duty-cycle pada PWM.

Dari persamaan di atas, diketahui bahwa perubahan *duty cycle* akan merubah tegangan output atau tegangan rata-rata seperti gambar dibawah ini.

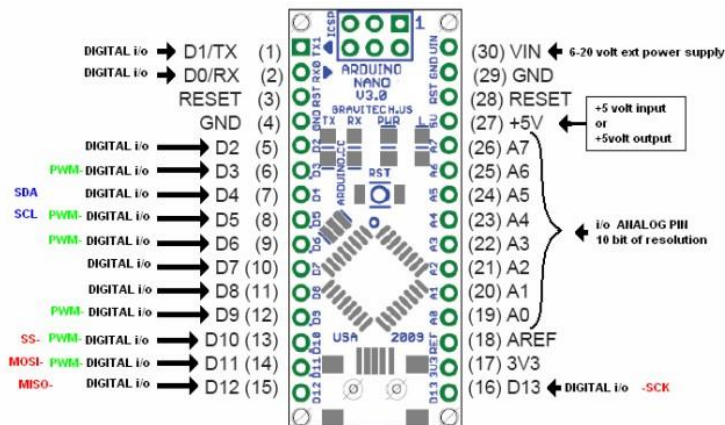


Gambar 3 Hubungan perubahan duty-cycle terhadap tegangan output.

5.2. Sistem Kendali PWM pada Robot Line Follower menggunakan Arduino

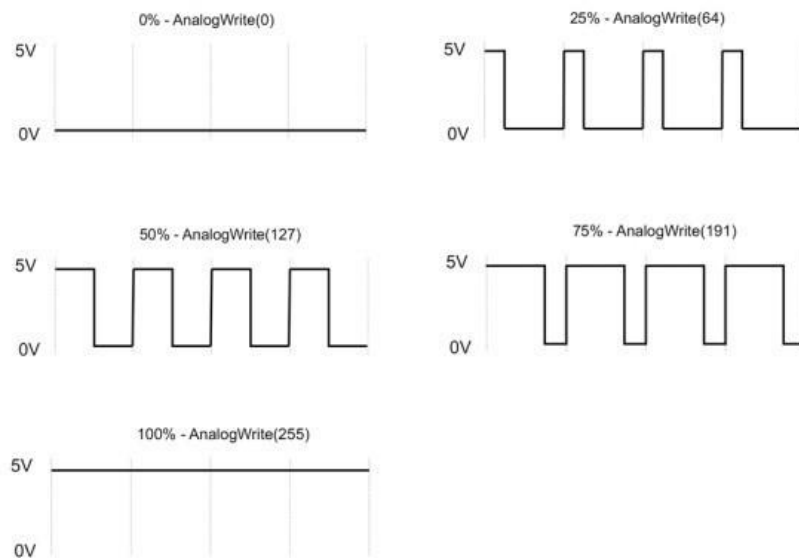
Seperti yang telah dibahas pada praktikum modul 1, sistem kendali on/off tidak dapat digunakan untuk mengendalikan kecepatan motor pada robot *line follower*. Oleh karena itu, dibutuhkan PWM untuk mengatur kecepatan motor. Dengan menggunakan PWM, pengaturan kecepatan motor dapat diubah dengan memvariasikan nilai besarnya *duty cycle* pulsa. Pulsa yang nilainya *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).



Gambar 4 Pinout PWM pada Arduino Nano.

Untuk menggunakan PWM, kita bisa menggunakan fungsi `analogWrite()`. Nilai yang dapat dimasukkan pada fungsi tersebut yaitu antara 0 hingga 255. Nilai 0 berarti pulsa yang diberikan untuk setiap siklus selalu 0 volt, sedangkan nilai 255 berarti pulsa yang diberikan selalu bernilai 5 volt. Ilustrasi fungsi `analogWrite` dapat dilihat pada Gambar 5.



Gambar 5 Siklus Pulsa PWM.

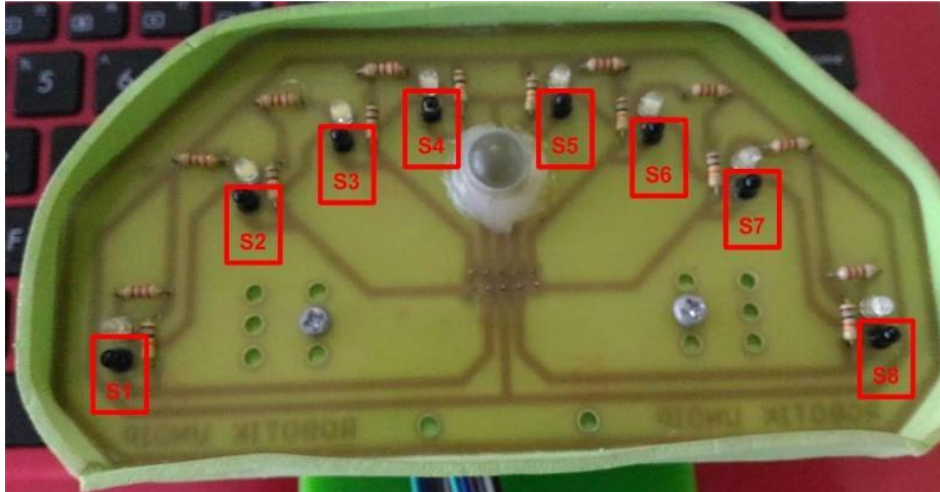
Pada Gambar 5, semakin besar *duty cycle* pulsa kotak, maka semakin lama pula posisi logika HIGH. Jika misalnya motor diatur agar berjalan dengan *duty cycle* 50% (analogWrite 127), ketika diberi logika HIGH maka motor akan berada pada kondisi “nyala-mati-nyala-mati” sesuai dengan bentuk pulsa tersebut. Semakin lama motor berada pada kondisi “menyala” maka semakin cepat pula kecepatan motor tersebut. Motor akan berputar dengan kecepatan maksimum apabila mendapat pulsa dengan *duty cycle* 100% (analogWrite 255). Dengan kata lain motor mendapat logika high terus menerus.

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%.

5. PROSEDUR PRAKTIKUM

A. Percobaan dalam praktikum

1. Kasus Percobaan



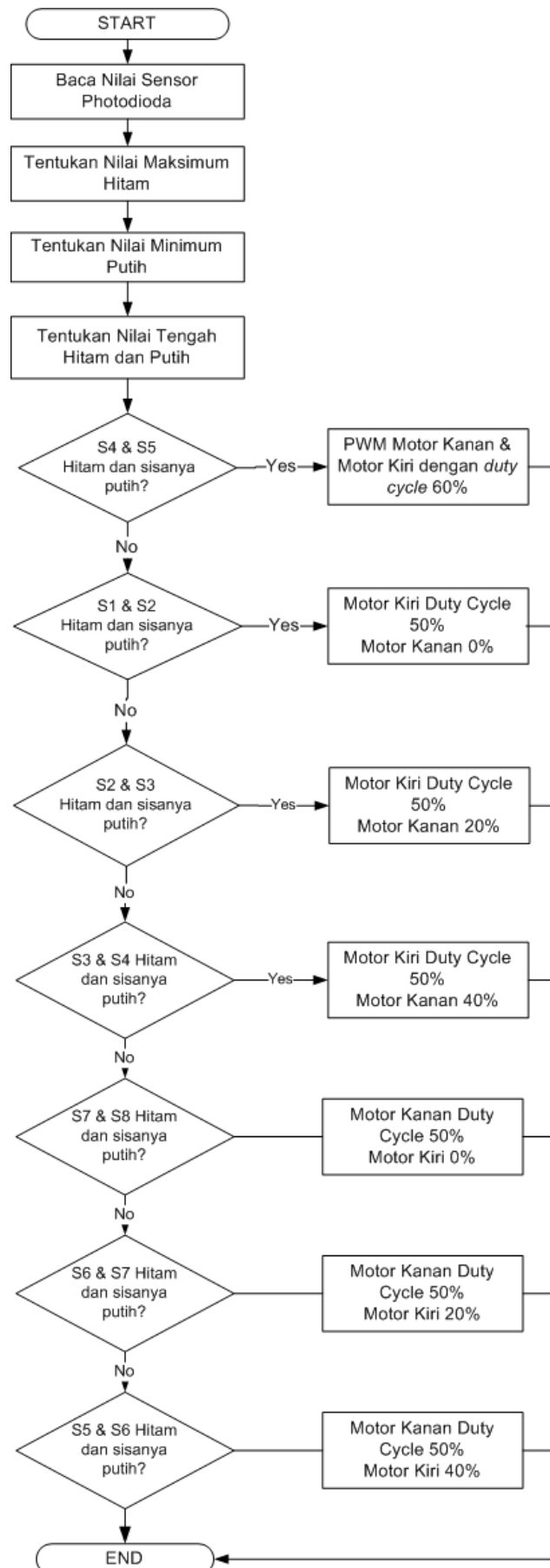
Gambar 6 Contoh susunan dan urutan sensor pada robot line follower.

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

- a. 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 (kedua motor maju)
- 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!



Gambar 7 Flowchart sistem kendali PWM pada robot line follower.

- ```

graph TD
 START([START]) --> A[Jalankan program sistem kendali PWM pada robot line follower]
 A --> B[Simpan kondisi pembacaan sensor terakhir ke variabel/EEPROM]
 B --> C{Hanya ada 1 sensor yang terbaca?}
 C -- Yes --> D[Eksekusi kondisi pembacaan sensor terakhir]
 D --> END([END])
 C -- No --> E[Seluruh sensor mendeteksi warna putih]
 E --> F[Kedua motor berhenti/ duty cycle 0%]
 F --> END

```

[illegible]



## PROGRAM :

```
int p=10;
int p1=9;
int p2=6;
int p3=5;

int led2=8;
int led3=7;
int led1=13;

int m1=A0;
int m2=A1;
int m3=A2;
int m4=A3;
int m5=A4;
int m6=A5;
int m7=A6;
int m8=A7;

void setup() {
 pinMode (p,OUTPUT);
 pinMode (p1,OUTPUT);
 pinMode (p2,OUTPUT);
 pinMode (p3,OUTPUT);

 pinMode (led2,OUTPUT);
 pinMode (led3,OUTPUT);
 pinMode (led1,OUTPUT);

 pinMode (m1,INPUT);
 pinMode (m2,INPUT);
 pinMode (m3,INPUT);
 pinMode (m4,INPUT);
 pinMode (m5,INPUT);
 pinMode (m6,INPUT);
 pinMode (m7,INPUT);
 pinMode (m8,INPUT);

}

void loop() {
 if (digitalRead(m1)==1 && digitalRead(m2)==1){
 analogWrite(p,123); // belok kiri
```

```

}
else if (digitalRead(m2)==1 && digitalRead(m3)==1){
 analogWrite(p,123); // belok kiri
 analogWrite(p3,62); // kanan
}
else if (digitalRead(m3)==1 && digitalRead(m4)==1){
 analogWrite(p,123); // belok kiri
 analogWrite(p3,100); // kanan
}
else if (digitalRead(m4)==1 && digitalRead(m5)==1){
 analogWrite(p,150); // belok kiri
 analogWrite(p3,150); // kanan
}
else if (digitalRead(m5)==1 && digitalRead(m6)==1){
 analogWrite(p,100); // belok kiri
 analogWrite(p3,123); // kanan
}
else if (digitalRead(m6)==1 && digitalRead(m7)==1){
 analogWrite(p,62); // belok kiri
 analogWrite(p3,123); // kanan
}
else if (digitalRead(m7)==1 && digitalRead(m8)==1){
 analogWrite(p3,123); // kanan
}
else{
 digitalWrite(p,LOW);
 digitalWrite(p1,LOW);
 digitalWrite(p2,LOW);
 digitalWrite(p3,LOW);
}
}

```

**LINK VIDIO**

[HTTPS://YOUTU.BE/TAU4JPFVG-0](https://youtu.be/TAU4JPFVG-0)