

## Modul 2 – SISTEM KENDALI PMW

### 1. JUDUL PRAKTIKUM

Sistem Kendali PWM (Pulse Width Modulation)

### 2. MAKSUD dan TUJUAN

Maksud dan tujuan dari praktikum ini adalah :

- Mahasiswa dapat memahami fungsi dan cara kerja PWM pada motor DC
- Mahasiswa dapat membuat program sistem kendali berbasis PWM

### 3. PERALATAN dan BAHAN

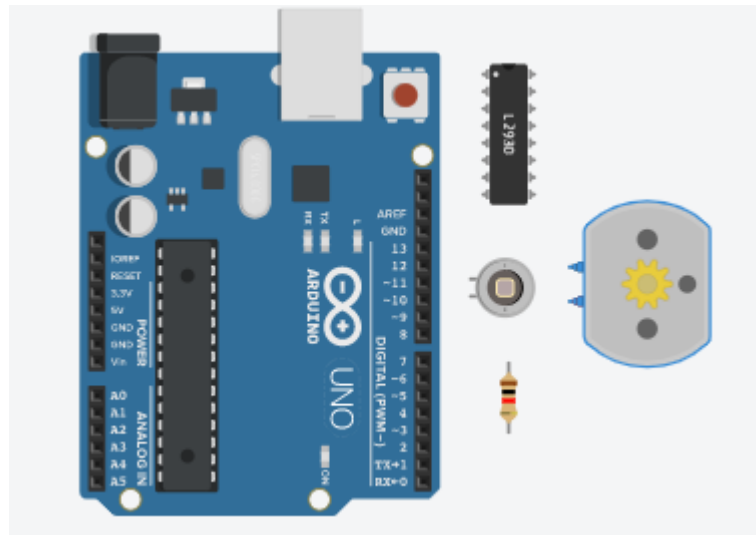
Perangkat Lunak :

- Software TinkerCADProteus (untuk simulasi)

### 4. DASAR TEORI

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

### 5. FOTO ALAT DIGUNAKAN



## 6. HASIL PRAKTIKUM

Nilai						RPM	
Sensor 1	Sensor 2	Sensor 3	Sensor 4	Sensor 5	Sensor 6	Motor L	Motor R
33	33	686	686	686	686	0	4100
686	33	33	686	686	686	1800	4800
686	686	33	33	686	686	5600	5600
686	686	686	33	33	686	4600	1800
686	868	686	686	33	33	4800	0

## 7. KESIMPULAN

Dengan Sistem Kendali PMW kita dapat mengatur kecepatan RPM Motor DC