Icon

Description automatically generated

**PROPOSAL TUGAS AKHIR – EEXXXXXX**

**PERANCANGAN KONTROLLER PID ANFIS UNTUK PENGATURAN CASCADE LEVEL DAN FLOW PADA TANGKI PCT-100**

**HAKHI GYA YEKTIANTO**

NRP 07111940000022

Dosen Pembimbing

**Eka Iskandar, ST,.MT.**

NIP 198005282008121001

**Program Studi Teknik Sistem Pengaturan**

Departemen Teknik Elektro

Fakultas Teknik Elekro dan Informatika Cerdas

Institut Teknologi Sepuluh Nopember

Surabaya

Tahun 2022

LEMBAR PENGESAHAN

**JUDUL PROPOSAL TUGAS AKHIR DITULIS SINGKAT JELAS DAN MENGGAMBARKAN TEMA POKOK**

**PROPOSAL TUGAS AKHIR**

Diajukan untuk memenuhi salah satu syarat

memperoleh gelar <Nama Gelar> pada

Program Studi S-1 <Nama Program Studi>

Departemen <Nama Departemen>

Fakultas <Nama Fakultas>

Institut Teknologi Sepuluh Nopember

Oleh : <**NAMA MAHASISWA**>

NRP. <XXXXXXXX>

Disetujui oleh Tim Penguji Proposal Tugas Akhir :

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 1. | Nama dan gelar pembimbing | Pembimbing |
| 2. | Nama dan gelar ko-pembimbing/penguji | Ko-pembimbing |
| 3. | Nama dan gelar penguji | Penguji |
| 4. | Nama dan gelar penguji | Penguji |
| 5. | Nama dan gelar penguji | Penguji |

**SURABAYA**

**Bulan, Tahun**

ABSTRAK

**PERANCANGAN KONTROLLER PID ANFIS UNTUK PENGENDALIAN *CASCADE* *LEVEL* DAN *FLOW* PADA TANGKI PCT-100**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Nama Mahasiswa / NRP** | **:** | **Hakhi Gya Yektianto / 07111940000022** |
| **Departemen** | **:** | **Teknik Elektro FTEIC - ITS** |
| **Dosen Pembimbing** | **:** |  |

**Abstrak**

Di Industri proses, seperti industri pembangkit listrik dan kimia, memerlukan pengendalian debit atau *flow* fluida yang ditransmisikan melalui sistem perpipaan. Umumnya PID merupakan teknik pengendali yang sering dijumpai dalam dunia industri. Namun, adanya *disturbance* yang tidak terprediksi dan memiliki unsur ketidakpastian menuntut para *engineer* untuk melakukan teknik kendali tingkat lanjut **(8)**. Sebagai tambahan, penalaan parameter PID dan penyesuaiannya dengan kondisi *plant*, yang sering dijumpai, dilakukan oleh para *designer* atau operator dan parameter kontrol tersebut tidak berubah selama *plant* beroperasi (**8 pct pak hady**). Selain *disturbance*, perubahan kondisi selama *plant* beroperasi, seperti perubahan parameter *plant* dan variasi bebanjuga memengaruhi respons sistem. Dengan menggunakan PID-FA, diharapkan dapat mengatasi permasalahan permasalahan tersebut khususnya pada kontrol level pada plant PCT-100. Adapun performa yang cukup baik untuk *Firefly Algorithm* (FA) dan PID dinyatakan dalam penelitian (16 firefly). dalam penelitian **11 firefly**  pun dinyatakan bahwa PID FA lebih superior daripada PID-Genetic Algorithm. Metode yang digunakan dalam proposal tugas akhir ini adalah PID-FA sebagai kontroler. FA bertindak untuk memperbarui parameter PID (Kp, Ki, dan Kd) secara otomatis berdasarkan estimasi parameter plant. Kontroler yang telah didesain kemudian direalisasikan untuk membentuk konfigurasi sistem dan program blok diagram pada matlab dan simulink untuk mengendalikan *flow rate* fluide pada plant PCT-100. Adapun hasil yang diharapkan dari penelitian ini adalah mendapatkan respon sistem yang lebih baik, dalam hal waktu *settling time* dan *error steady state* berkurang. Selain itu, metode yang ditawarkan berikut ini juga diharapkan agar dapat diterapkan dalam peningkatan performa sistem *real palnt* pada industri.

**Kata kunci: *Sistem parkir, Mobil Otonom, reduced-horizon MPC, CarSim/Simulink***

ABSTRACT

**ANALYSIS OF THE EFFECT OF LINKAGE LENGTH ON SERIES ACTIVE VARIABLE GEOMETRY SUSPENSION (SAVGS) RESPONSE**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Student Name / NRP** | **:** | **Asmone Siswo / 02112040000130** |
| **Department** | **:** | **Teknik Mesin FTIRS - ITS** |
| **Advisor** | **:** | **Nama pembimbing dan gelar** |

**Abstract**

a and stability. However, the longer the single link required more considerable control *input*.

**Keywords: *LQR, Quarter-car, SAVGS, Simscape Multibody, Suspension****.*

DAFTAR ISI

[LEMBAR PENGESAHAN i](#_Toc121975218)

[ABSTRAK ii](#_Toc121975219)

[ABSTRACT iii](#_Toc121975220)

[DAFTAR ISI iv](#_Toc121975221)

[DAFTAR GAMBAR v](#_Toc121975222)

[DAFTAR TABEL vi](#_Toc121975223)

[DAFTAR SIMBOL vii](#_Toc121975224)

[BAB 1 PENDAHULUAN 8](#_Toc121975225)

[1.1 Latar Belakang 8](#_Toc121975226)

[1.2 Rumusan Masalah 8](#_Toc121975227)

[1.3 Batasan Masalah 8](#_Toc121975228)

[1.4 Tujuan 8](#_Toc121975229)

[1.5 Manfaat 8](#_Toc121975230)

[BAB 2 TINJAUAN PUSTAKA 9](#_Toc121975231)

[2.1 Hasil Penelitian Terdahulu 9](#_Toc121975232)

[2.2 Dasar Teori 9](#_Toc121975233)

[2.2.1 Pengenalan Plant PCT 100 9](#_Toc121975234)

[2.2.2 Pemodelan Matematis Sistem Pengaturan *Level* Pada Tangki PCT-100 11](#_Toc121975235)

[2.2.3 Kontroller PID 13](#_Toc121975236)

[2.2.4 *Fuzzy* Logic 13](#_Toc121975237)

[2.2.5 Adaptive Neuro-Fuzzy Inference System 15](#_Toc121975238)

[2.2.6 Indeks Performansi 16](#_Toc121975239)

[BAB 3 METODOLOGI 18](#_Toc121975240)

[3.1 Metode yang digunakan 18](#_Toc121975241)

[3.2 Bahan dan peralatan yang digunakan 18](#_Toc121975242)

[3.3 Urutan pelaksanaan penelitian 18](#_Toc121975243)

[DAFTAR PUSTAKA 19](#_Toc121975244)

[LAMPIRAN 20](#_Toc121975245)

DAFTAR GAMBAR

[Gambar 2.1 Tampilan PCT-100 10](#_Toc121855951)

[Gambar 2.2 Skema Proses Pengaturan *Level* pada Tangki 11](#_Toc121855952)

[Gambar 2.3 Ilustrasi Sistem Pengaturan *Level* pada Tangki 12](#_Toc121855953)

[Gambar 2.4 Ilustrasi *Fuzzy* Logic 14](#_Toc121855954)

[Gambar 2.5 Arsitektur ANFIS 14](#_Toc121855955)

DAFTAR TABEL

[Tabel 2.1 Bagian *Process rig* PCT 100 11](#_Toc121855937)

[Tabel 2.2 Penjelasan Fault Switch Control Module PCT 11](#_Toc121855938)

DAFTAR SIMBOL

# PENDAHULUAN

## Latar Belakang

Sistem pengaturan *level* fluida merupakan salah satu aplikasi sistem kontrol pada proses industri. Fluida dipompa dan ditampung dalam tangki/bejana khusus yang memerlukan pengendalian batas *level* yang diperbolehkan. Umumnya, *level* air dianalisis dengan mengestimasi model linear yang merepresentasikan sifat dinamis dari *level* terhadap titik setimbangnya. Untuk dapat melakukan implementasi sistem kontrol pengaturan *level* dan laju aliran digunakan modul *Process Control Trainee* *- 100* (PCT-100) sebagai sarana implementasi sistem.

Dalam kontrol proses industri, variabel yang sering dikontrol adalah *level* cairan, laju aliran, suhu, tekanan, dan massa. Salah satu masalah dasar pada industri adalah pengaturan *level* dan flow suatu cairan pada tangki. Untuk dapat melakukan implementasi sistem kontrol pengaturan *level* dan laju aliran digunakan modul *Process Control Trainee* *- 100* (PCT-100) sebagai sarana implementasi sistem. Selama pengaturan *level* untuk mendapatkan kinerja yang optimal banyak proses industri yang menggunkan PID kontroller.

Dalam kontrol proses

## Rumusan Masalah

Rumusan masalah yang akan dibahas pada tugas akhir ini adalah memperoleh memodelkan dan merancang kontroller PID Adaptive Neuro *Fuzzy* yang diterapkan pada plant PCT-100 untuk sistem pengaturan ketinggian dan laju aliran pada tangki.

## Batasan Masalah

Ruang lingkup penelitian ini membahas mengenai pengaturan *level* pada tangki dengan gangguan pada flow *input* dan flow output tangki. Plant yang digunakan ialah PCT-100 dengan menggunakan controller PID Adaptive Neuro *Fuzzy* . Batasan yang lain yaitu mengabaikan efek temperature dan pressure dalam tangki

## Tujuan

Tujuan dari tugas akhir ini adalah

1. Mendesain kontroler PID *fuzzy*

## Manfaat

Manfaat yang ingin didapatkan melalui tugas akhir ini ialah merancang metode kontrol yang mampu melakukan autotuning terhadap parameter PID controller pada system tangka sehingga mendapatkan spesifikasi respon PID yang presisi.

# TINJAUAN PUSTAKA

## Hasil Penelitian Terdahulu

Penelitian mengenai plant PCT-100 oleh Rachmad dwi Rahardjo (2014) dilakukan dengan metode PID gain Schedulling untuk mengontrol *level* proses. Identifikasi system dilakukan dengan metode Harriot dan divalidasi menggunakan ISE/Integral Square Error. Hasil yang diperoleh yakni controller PID gain scheduling dapat mengendalikan respon dinamis dalam simulasi dengan rata-rata error waktu tunak 0.06% dan 0.12% pada implementasi. Namun, nilai gain PID masih dipengaruhi variable tertentu yang berubah kontinu atau dengan kata lain gain scheduling hanya cocok untuk variasi yang terprediksi.(Devritama, 2016).

Penelitian *level* proses kemudian disempurnakan oleh penelitian M. Zakki Ghufron (2016) yang menggunakan self-tuning PID dengan pendekatan adaptif. Controller adaptif dapat memperbaiki kelemahan metode gain scheduling, dimana dapat bekerja pada variasi tak terprediksi. Nilai gamma memengaruhi kecepatan adaptasi controller self-tuning PID. Kriteria square time-square error/STSE unggul karena memberikan error terkecil 3.64% saat simulasi dan 0.093% bila diberikan pembebanan. Namun, implementasinya masih memerlukan waktu learning yang lama dan memerlukan otomatisasi penentuan nilai gamma (Ghufron, 2016).

Penenlitian *Level* Proses juga disempurnakan oleh Dwi Arkin Pritandi (2016) menggunakan metode PID *fuzzy* untuk *Process rig* 38-100. Controller *fuzzy* PID dapat mengkoreksi kesalahan pada sistem dengan lebih cepat dan sistem menjadi lebih tahan terhadap perubahan parameter plant daripada menggunakan metode PID konvensional. Hal ini dibuktikan dengan RMSE pada sistem yang menggunakan kontroler PID-*Fuzzy* adalah 16,85 dan sistem yang menggunakan kontroler PID konvensional adalah 16,91. Namun dalam implementasi metode *fuzzy* sulit untuk menetukan batasan dalam keanggotaan membership dan rule base yang tepat berdasarkan data yang diperoleh.(Pritandi, 2016).

Penenlitian *Level* Proses juga dilakukan oleh Machrus Ali (2020) menggunakan metode PID ANFIS. Controller PID ANFIS dapat mengkoreksi kesalahan pada sistem dengan lebih baik terhadap respon overshoot dan undershoot daripada menggunakan metode PID konvensional dan *Fuzzy*-PID. Metode ANFIS dapat mengatasi kesulitan pada metode *fuzzy* dalam mementukan batas keanggotaan membership dan rule base dalam, dimana penentuan parameter *fuzzy* akan dilakukan dalam sistem jaringan saraf tiruan yang dapat mempelajari data *input* dan output dari sistem (Muhlasin et al., 2020).

## Dasar Teori

### **Pengenalan Plant PCT 100**

PCT 100 merupakan sebuah model sistem yang mengimplementasikan proses kontinyu pada fluida yang merepresentasikan proses yang terjadi di industri. Pada PCT 100, terdapat komponen-komponen, baik berupa hardware maupun software yang berfungsi untuk melakukan pengaturan pada proses yang terjadi di fluida, diantaranya pengaturan *level*, flow, temperatur, dan tekanan.pada fluida. PCT 100 terdiri dari dua komponen, yaitu *Process rig* dan control module. Secara umum *Process rig* merupakan tempat berlangsungnya proses, sedangkan control module berfungsi untuk melakukan pengaturan pada sistem.

*Process rig* pada PCT 100 berfungsi sebagai tempat berlangsungnya proses pengaturan fluida. Terdapat beberapa komponen pada *Process rig* mulai dari pompa untuk mensirkulasikan air, hingga heater dan fan untuk mengatur temperatur air. Tampilan dari *Process rig* ditampilkan pada Gambar 2.3.



Gambar 2.1 Tampilan PCT-100

*Process rig* pada PCT 100 terdiri dari komponen-komponen yang berfungsi sebagai tempat berlangsungnya pengaturan *level*, *flow*, temperatur, dan tekanan. Pada Gambar 2.3, terdapat Sembilan belas komponen yang mempunyai fungsi masing-masing. Komponen utama yang terdapat pada Process Rig, seperti pompa dan *valve* sebagai aktuator, dan beberapa jenis sensor. Bagian-bagian dari *Process rig* yang terdapat pada Gambar 2.3 ditampilkan pada Tabel 2.1

|  |  |
| --- | --- |
| No | Keterangan |
| 1 | *Process Tank* |
| 2 | *Sump Tank* |
| 3 | *Cooler Unit* |
| 4 | *Thermocouple Sump Tank* |
| 5 | *Pump* |
| 6 | *3/2 Diverter Valve* |
| 7 | *2/2 Proportional Drain Valve* |
| 8 | *Sensor Flow* |
| 9 | *One way Check valve* |
| 10 | *2/2 Proportional drain valve* |
| 11 | *Needle valve* |
| 12 | *Pressure relief valve* |
| 13 | *Heater* |
| 14 | *Sensor Level* |
| 15 | *Pressure transducer* |
| 16 | *Float switch* |
| 17 | *Overflow/Vent valve* |
| 18 | *Digital LCD displays* |
| 19 | *Indicator lights* |

Tabel 2.1 Bagian Process rig PCT 100

Control Module pada PCT 100 berisi rangkaian–rangkaian elektronik untuk menghubungkan *Process rig* dengan kontroler. Control module pada PCT 100 dilengkapi dengan tombol fault, di mana penjelasan untuk setiap fungsi dari setiap tombol fault ditampilkan pada Tabel 2.2 (Bytronics, 2015).

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Fault | Fungsi | Efek |
| F1 | A/D Fault | ADC *lock up* |
| F2 | Pump | Pompa tidak dapat aktif |
| F3 | Temperature | *Display* Pembacaan Temperature maksimal |
| F4 | Cooler | *Cooler* menyala terus menerus |
| F5 | Heater | Display *heat* menamplikan pembacaan yang salah |
| F6 | Flow meter | Tidak ada *flow feedback* |

Tabel 2.2 Penjelasan Fault Switch Control Module PCT

### **Pemodelan Matematis Sistem Pengaturan *Level* Pada Tangki PCT-100**

Perancangan sistem selanjutnya dilakukan dengan melakukan pemodelan matematis dari sistem pengaturan *level* cairan pada tangki. Secara umum prinsip dari pengaturan *level* pada tangki adalah dengan menjada debit air yang masuk ke tangki bernilai sama dengan debit air yang keluar dari tangki. Sistem pada pengaturan *level* air tangki pada dasarnya berupa sistem orde satu. Akan tetapi jika dirangkai secara *cascade* maka sistem dapat menjadi sistem orde dua. Tangki diibaratkan seperti kapasistor di mana air mengalir dari dalam dan ke dalam tangki. Proses yang terjadi pada pengaturan *level* air tangki dapat dilihat seperti ilustrasi pada Gambar berikut



Gambar 2.2 Skema Proses Pengaturan Level pada Tangki



Gambar 2.3 Ilustrasi Sistem Pengaturan Level pada Tangki

Prinsip kerja dari pengaturan *level* adalah menjaga agar aliran air yang masuk dan keluar dari tangki besarnya sama sesuai hukum kekekalan massa, sehingga sesuai dengan Persamaan …

|  |  |
| --- | --- |
|  | (2.1) |

Persamaan 2.1 dapat ditulis ulang menjadi Persamaan 2.2.

|  |  |
| --- | --- |
|  | (2.2) |

Di mana C merupakan kapasitansi tangki yang merupakan perubahan volume air tiap perubahan ketinggan air. Jika luas penampang atau luas alas dari tangki konstan, maka nilai dari kapasitansi juga konstan. Pada sistem terdapat *valve* dengan nilai hambatan R yang merupakan perubahan ketinggian tiap perubahan debit. Nilai dari R dapat dihitung menjadi persamaan …

|  |  |
| --- | --- |
|  | (2.2) |

#### **Pemodelan Gain Pompa**

Pada sistem terdapat pompa yang perlu dimodelkan untuk mencari penguatan dari pompa dengan menggunakan persamaan berikut.

|  |  |
| --- | --- |
|  | (2.3) |

#### **Pemodelan Pipa**

Pada sistem terdapat pipa yang perlu dimodelkan untuk mencari waktu tunda dari proses akibat panjang pipa dengan menggunakan persamaan berikut

|  |  |
| --- | --- |
|  | (2.2) |

Jika dihubungkan dengan sistem pengaturan *level* huungan antara debit air yang dikeluarkan pompa dan debit air yang masuk ke tangki merupakan suatu waktu tunda seperti persamaan …

|  |  |
| --- | --- |
|  | (2.2) |

#### **Pemodelan Gain Sensor**

Pada sistem terdapat sensor yang mempunyai penguatan yang dirumuskan dengan rentang kerja dari pompa terhadap masukan berupa tegangan .seperti pada Persamaan …

|  |  |
| --- | --- |
|  | (2.2) |

### **Kontroller PID**

Kontroler PID merupakan salah satu kontroler yang banyak digunakan untuk memperbaiki performa sistem di industri. Struktur kontroler PID yang sederhana menjadi salah satu faktor kontroler tersebut diminati. Parameter kontroler PID adalah penguatan proporsional 𝐾𝑝, waktu integral 𝜏𝑖, dan waktu derivatif 𝜏𝑑. Algoritma kontroler PID dapat dijelaskan pada Persamaan…

|  |  |
| --- | --- |
|  | (2.2) |

𝑢(𝑡) merupakan sinyal kontrol dan 𝑒(𝑡) adalah sinyal kesalahan. Sinyal kontrol dari kontroler tersebut merupakan penjumlahan dari 3 aksi yaitu, aksi proporsional (𝑃), integral (𝐼) dan derivatif (𝐷). Kontroler PID memiliki fungsi untuk memperbaiki kesalahan melalui aksi proporsional, menghilangkan kesalahan pada keadaan tunak melalui aksi integral dan mengantisipasi kesalahan akan datang melalui aksi derivatif.

### ***Fuzzy* Logic**

*Fuzzy Logic* ditemukan oleh profesor L. A Zadeh dari University of California di Berkeley pada 1965. Ciptaannya tidak terlalu dikenali sampai Dr. E.H. Mamdani yang dimana 20 adalah profesor dari London Univerisity, mengaplikasikan kontrol pada mesin uap otomatis. Dan pada 1976, Blue Circle Cement dan SIRA di Denmark mengembangkan pada pengaplikasiannya di dunia industri. Setelah tahun 1980 di beritahukan bahwa pengaplikasian Logika *Fuzzy* sendiri sudah banyak tersebar pada industri manufaktur, kontrol otomatis, produksi, bank, dan sebagainya.

*Fuzzy* logic mempunyai nilai dimana diantara 0 dan 1, dikenal dengan nilai membership. *Fuzzy* Logic dapat mengatasi ketidakpastian dari sebuah sistem melewati aturan IF-THEN, dengan ini mengeliminasi kebutuhan akan model matematika dari sebuah sistem. Ini sangat membantu untuk model matematika yang kompleks dan yang bahkan tidak dapat di representasikan. Namun, kekompleksan dari *fuzzy* logic akan meningkat seiring dengan bertambahnya jumlah *input* dan ouput(Adil et al., 2015).



Gambar 2.4 Ilustrasi Fuzzy Logic

Logika *Fuzzy* terdiri dari empat komponen: *fuzzification*, *Fuzzy rule base*, *Fuzzy inference mechanisme*, dan *defuzzfier*

* *Fuzzyfication*

*Fuzzyfication* proses pengubahan nilai numerik (tegas) ke dalam fungsi keanggotaan *Fuzzy*. Di dalam *fuzzyfication*, terdapat komponen-komponen dari logika *Fuzzy*, yaitu :

1. Variabel *Fuzzy*

Variabel *Fuzzy* merupakan variabel yang digunakan dalam logika *Fuzzy*. Sebagai contoh variabel *Fuzzy* adalah *error* “e” dan *delta error* “de”.

1. Himpunan *Fuzzy*

Himpunan *Fuzzy* merupakan grup yang mewakili kondisi tertentu dalam suatu variabel *Fuzzy*. Sebagai contoh, variabel *error* dibagi menjadi tiga, dengan himpunan *Fuzzy*: rendah, sedang, tinggi

1. Semesta pembicaraan

Semesta pembicaraan merupakan keseluruhan nilai yang diperbolehkan untuk dioperasikan dalam suatu variabel *Fuzzy*. Sebagai contoh, semesta pembicaraan variabel *error* adalah [-1,1]

1. Domain

Domain merupakan keseluruhan nilai yang diperbolehkan untuk dioperasikan dalam suatu himpunan *Fuzzy*. Sebagai contoh, *error* rendah = [-1;-0,5]; *error* sedang = [0,5;0,5]; *error* tinggi = [0,5;1]

1. Membership function

Fungsi keanggotaan *Fuzzy* merupakan hubungan antara nilai derajat keanggotaan dengan variabel *Fuzzy* (numerik). Fungsi keanggotaan *Fuzzy* juga dapat menentukan nilai derajat keanggotaan dengan himpunan *Fuzzy* berdasarkan variabel *Fuzzy* (numerik)

* *Rule base*

*Rule base* merupakan suatu bentuk aturan relasi/implikasi sebab akibat (*if-then*). Di dalam *rule base* logika *Fuzzy* terdapat operasi himpunan *Fuzzy*, yaitu operasi yang mengombinasikan dan memodifikasi dua atau lebih himpunan *Fuzzy*. Terdapat tiga operasi dasar pada himpunan *Fuzzy* yaitu *OR* (*union*) dan *AND* (*intersection*),. Hasil dari dua atau lebih himpunan *Fuzzy* akan mempunyai nilai keanggotaan baru hasil operasi dua himpunan yang disebut *firing strength* atau predikat.

* *Inference System*

*Inference system* merupakan proses implikasi dalam menalar nilai masukan untuk menentukan nilai keluaran sebagai bentuk pengambil keputusan. *Inference system* terdiri dari proses implikasi dan agregasi. Implikasi yaitu proses menentukan derajat keanggotaan keluaran dari masing-masing kaidah dengan menggunakan operator himpunan *Fuzzy*. Proses selanjutnya adalah agregasi yaitu proses mengkombinasikan semua derajat keanggotaan keluaran masing-masing kaidah menjadi derajat keanggotaan tunggal

* *Defuzzyfication*

*Defuzzification* merupakan proses mengubah derajat keanggotan hasil agregasi menjadi nilai analog keluaran. *Input* dari proses *defuzzification* adalah suatu himpunan *fuzzy* yang diperoleh dari komposisi aturan-aturan *fuzzy*, sedangkan *output* yang dihasilkan merupakan suatu bilangan pada *domain* himpunan *fuzzy* tersebut, sehingga jika diberikan suatu himpunan *fuzzy* dalam *range* tertentu, maka harus dapat diambil suatu nilai *crisp* tertentu sebagai keluarannya. Ada beberapa metode *defuzzifikasi* yang umum digunakan yaitu metode COA dan MOM(Raafiu, 2018).

### *Adaptive* Neuro-Fuzzy *Inference System*

*Adaptive Neuro-Fuzzy Inference System* (ANFIS) adalah penggabungan mekanisme *fuzzy*  *inference system* yang dimasukkan dalam arsitektur jaringan syaraf. Sistem inference *fuzzy* yang digunakan adalah sistem inference *fuzzy* model Tagaki-Sugeno yang setidaknya memiliki lima lapisan yang memiliki jenis node sendiri. Ada dua jenis node yang disebut node adaptif (simbol persegi) dan node tetap (simbol lingkaran) seperti yang ditunjukkan Gambar 2.5 (Muhlasin et al., 2020)



Gambar 2.5 Arsitektur ANFIS

*Layer* pertama merupakan *layer* adaptif yang melambangkan metode *fuzzy*fication membership funcion dari himpunan *fuzzy*. Dimana nilai x dan y merupakan *input* yang dimasukkan kedalam logika *fuzzy*. *Layer* kedua merupakan *layer* yang memiliki jumlah node tetap. Dimana pada output *layer* kedua merupakan proses dari *inferece system.* Hasil perkalian dari membership function yang dihasilkan pada *layer* pertama.dengan rule base yang ditetapkan sehingga

|  |  |
| --- | --- |
|  | (2.2) |

*Layer* ketiga merupakan *layer* yang memiliki jumlah node tetap, dimana *layer* ketiga adalah proses normalisasi dari jumlah *inference* sehingga

|  |  |
| --- | --- |
|  | (2.2) |

*Layer* keempat merupakan *layer* adaptive. dimana *layer* keempat adalah proses *defuzzyification*

|  |  |
| --- | --- |
|  | (2.2) |

*Layer* kelima merupakan *layer* tetap yang menjumlahakan semua sinyal yang diperoleh sehingga diperoleh sebagai berikut (Jang et al., 2000).

|  |  |
| --- | --- |
|  | (2.2) |

### **Indeks Performansi**

Kontrol optimal tidak dapat didefinisikan dengan tepat. Solusi yang menurut sebuah masalah adalah kondisi optimal, mungkin bukan nilai yang optimal bagi permasalahan lain. Indeks performansi banyak digunakan oleh kalangan praktisi dan juga akademisi untuk membantu dalam menentukan kualitas sebuah sistem. Indeks performansi sendiri sebenarnya adalah fungsi hubungan dimana beberapa karakteristik sistem seperti kondisi optimal dari sistem didefinisikan. Indeks performansi secara umum dapat dirumuskan pada Persamaan dimana 𝐽 adalah indeks performansi dan 𝑒 adalah kesalahan

|  |  |
| --- | --- |
|  | (2.2) |

Nilai indeks performansi ini mengindikasikan seberapa bagus performansi dari suatu sistem. Pada penjelasan selanjutnya akan dibahas mengenai beberapa indeks performansi untuk kriteria kesalahan yang biasa digunakan dalam perancangan kontroler

#### ***Integral Square Error* (ISE)**

Indeks performansi ini berhubungan dengan Mean Square Error (MSE). ISE selain dapat digunakan untuk mendesain sebuah kontroler, juga dapat digunakan sebagai kriteria analisa mengenai seberapa baik sebuah sistem dengan kontroler dalam mengatasi pembebanan

|  |  |
| --- | --- |
|  | (2.2) |

#### ***Integral of Absolute Value Error* (IAE)**

IAE memiliki struktur kriteria yang paling mudah diaplikasikan dibandingkan dengan kriteria kesalahan lainnya, karena secara matematis indeks performansi tersebut mudah dioperasikan. Kriteria ini dapat menghilangkan kesalahan yang besar dan kesalahan yang kecil jika dibandingkan dengan ISE. Sistem optimal berdasarkan kriteria ini mempunyai nilai redaman dan fasa transien yang sangat baik.

|  |  |
| --- | --- |
|  | (2.2) |

#### ***Integral of Time Multiplied by Absolute Value of Error* (ITAE)**

Indeks performansi dari ITAE ditunjukkan pada Persamaan 2.30. Bobot pengali waktu pada ITAE membuatnya lebih cepat untuk meminimalkan kesalahan dibandingkan

|  |  |
| --- | --- |
|  | (2.2) |

# METODOLOGI

## Metode yang digunakan

Pada proposal tugas akhir ini, penulis berencana menggunakan PID Adaptive Neuro-*Fuzzy* *Inference System* untuk mengendalikan *level* dan laju aliran air pada *plant* tangki PCT-100 dan meningkatkan performansi sistemnya berdasarkan nilai error yang minimal. Metode yang digunakan.



Gambar 3.1 Ilustrasi Rancangan Metode yang Digunakan

Pengerjaan tugas akhir ini diawali dengan studi literatur yang bersumber dari buku, panduan manual alat, dan jurnal penelitian sebelumnya. Terdapat 2 metode eksperimen yang digunakan, yakni simulasi dan implementasi. Metode simulasi dilakukan melalui permodelan system, perancangan controller, dan pengambilan data simulasi. Apabila error simulasi sudah memenuhi batas yang dibuat, diperlukan implementasi pada plant sebagai penerapan dari model simulasi. Tahapan pada implementasi meliputi perancangan alat dan wiring, implementasi program pada PCT, pengambilan data, dan analisis data pengujian. Terakhir, buku TA disusun berdasarkan hasil pengujian yang diperoleh.

1. Studi literatur
2. Pengambilan data plant
3. Penyusunan model plant
4. Simulasi pada Matlab
5. Impelementasi pada plant
6. Analisis data Pengujian
7. Penyusunan Tugas akhir

## Bahan dan peralatan yang digunakan

Perngerjaan tugas akhir ini memerlukan bahan dan peralatan sebagai berikut.

1. Modul plant PCT100

Sebagai Plant yang akan diamati dalam pengerjaan tugas akhir

1. Data Actuisition ADAM5000

Pada Tugas Akhir ini ADAM 5000L digunakan sebagai *Input Ouput Module* untuk menghubungkan komputer untuk kontrol dan plant. Fungsi dari ADAM sendiri untuk memberi sinyal perintah berupa

1. MATLAB 2021b

Matlab digunakan ubtuk simulasi program dan desain kontroler PID ANFIS

## Urutan pelaksanaan penelitian

Penjadwalan pengerjaan tugas akhir disusun berdasarkan perkiraan bobot pengerjaan dan disajikan pada tabel di bawah.

|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **No.** | **Kegiatan** | **Januari** | **Februari** | **Maret** | **April** | **Mei** |
| 1 | Studi literatur |  |  |  |  |  |
| 2 | Pengambilan data plant |  |  |  |  |  |
| 3 | Penyusunan model plant |  |  |  |  |  |
| 4 | Simulasi pada MATLAB |  |  |  |  |  |
| 5 | Implementasi program pada PCT100 |  |  |  |  |  |
| 6 | Analisis data pengujian |  |  |  |  |  |
| 7 | Penyusunan Tugas Akhir |  |  |  |  |  |
| 8 | Penyusunan buku TA |  |  |  |  |  |

DAFTAR PUSTAKA

Adil, O., Ali, M., Ali, A. Y., & Sumait, B. S. (2015). Comparison between the Effects of Different Types of Membership Functions on Fuzzy Logic Controller Performance. *International Journal of Emerging Engineering Research and Technology*, *3*(3), 76.

Bytronics. (2015). *Process Control Technology PCT-100 Datasheet*. http://www.bytronic.net/wp-content/uploads/2015/04/PCT100-PL0214.pdf

Devritama, A. (2016). *ADAPTIVE CONTROL METHOD ANALYSIS FOR AUTO TUNING PID CONTROLLER PARAMETER IN SUPERVISORY CONTROL AND DATA ACQUISITION (SCADA) SYSTEM*. Institut Teknologi Sepuluh Nopember.

Ghufron, M. (2016). *DESAIN DAN IMPLEMENTASI KONTROLER SELF-TUNING PID DENGAN PENDEKATAN INTERAKSI ADAPTIF PADA SISTEM PENGATURAN LEVEL*. Institut Teknologi Sepuluh Nopember.

Jang, R. J. S., Sun, C. T., & Eiji, M. (2000). *“Neuro-Fuzzy and Soft Computing.”* Pretince Hall.

Muhlasin, Budiman, Ali, M., Parwanti, A., Firdaus, A. A., & Iswinarti. (2020). Optimization of Water Level Control Systems Using ANFIS and Fuzzy-PID Model. *Proceeding - 2020 3rd International Conference on Vocational Education and Electrical Engineering: Strengthening the Framework of Society 5.0 through Innovations in Education, Electrical, Engineering and Informatics Engineering, ICVEE 2020*. https://doi.org/10.1109/ICVEE50212.2020.9243229

Pritandi, D. A. P. A. (2016). Perancangan Kontroler PID-Fuzzy untuk Sistem Pengaturan *Cascade* Level dan Flow pada Basic Process Rig 38-100. *Jurnal Teknik ITS*, *5*(2). https://doi.org/10.12962/j23373539.v5i2.16179

Raafiu, B. (2018). *Implementasi Fuzzy-PID untuk Kendali Four-Wheeled Mobile Robotic : Studi Kasus Pada Jalan Tanjakan*. Institut teknologi Sepuluh Nopember.

LAMPIRAN