

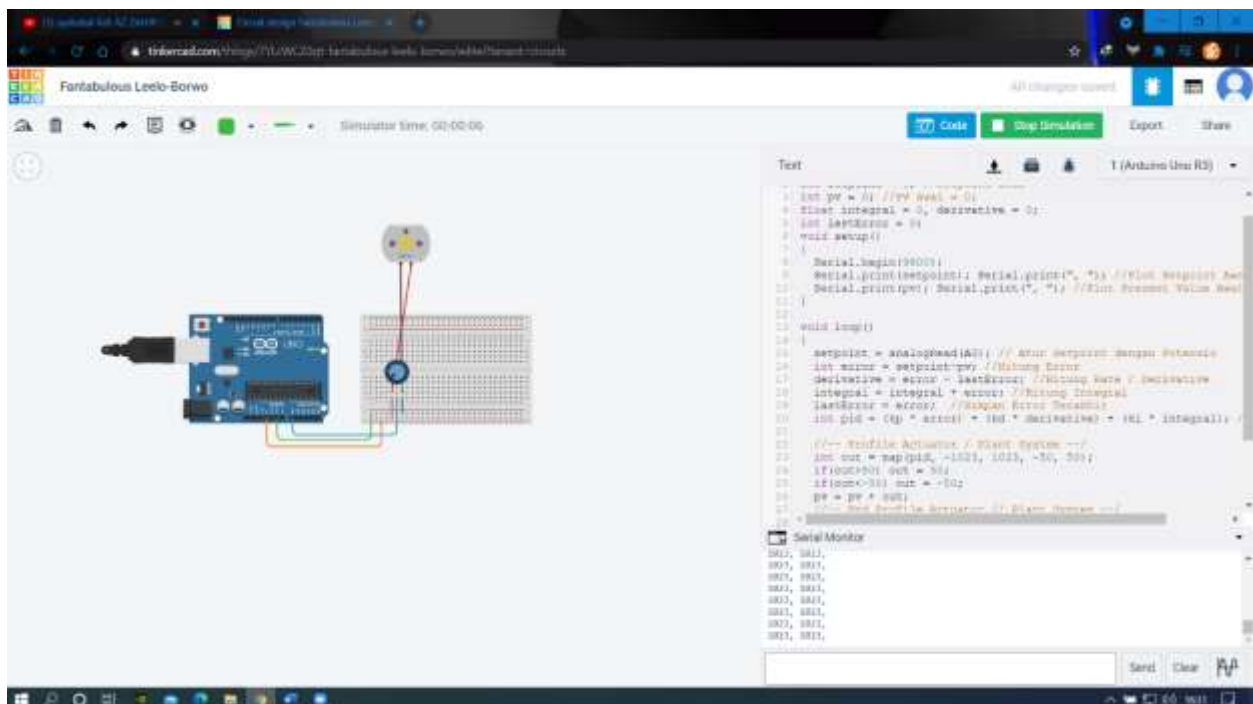
PRAKTIKUM MANDIRI PID

1. Buat Penjelasan dari simulasi perhitungan PID & Coba lakukan modifikasi Konstanta KP, KI, KD dan jelaskan perubahan respon nya yang ada di link ini

Hasil RPM dari kecepatan motor dapat disetting dengan potensio . Apabila nilai kp/ki/kd ditambahkan maka keluaran pid akan semakin besar dan apabila nilai kp/ki/kd nilai variabel nya dikurangi nilai variabel pid akan semakin kecil, pertambahan dan pengurangan nilai pid akan mempengaruhi variable out yang mana itu akan digunakan untuk mengetahui seberapa besar plot present value respon atau variabel pv

2. Duplikat project di tinkercad tadi. Kemudian coba implementasikan hasil perhitungan PID untuk mengendalikan Motor DC. Berikan penjelasan & tuliskan link project tinkercad kalian.

Hasil pengukuran PID menunjukkan bahwa hasil RPM dari kecepatan motor dapat disetting dengan potensio



https://www.tinkercad.com/things/7YLcWCZ0zt-fantabulous-leelo-borwo/editel?sharecode=ltGxa3cD1N_nrOkdva1JwiLTBP8z99lqi6Bw62LJdWo