Praktikum Mandiri - Sistem Kendali PID



Mata Kuliah : Sistem Kendali

Kode Dosen : AJR

Kelas : D3TK-43-02

Anggota Kelompok:

1. Muhamad Yogi (6702194045)

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

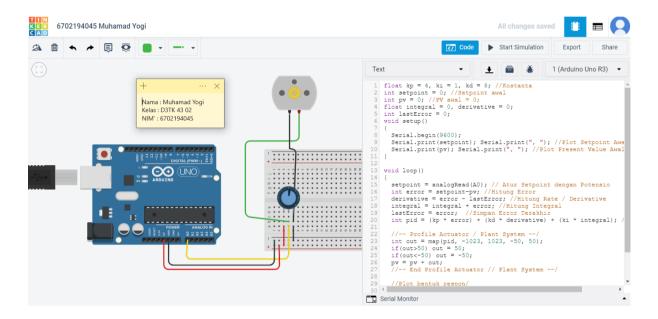
1. Buat Penjelasan dari simulasi perhitungan PID & Coba lakukan modifikasi Konstanta KP, KI, KD dan jelaskan perubahan respon nya yang ada di link ini https://www.tinkercad.com/things/iKNSkQA0mFt-tremendous-habbikup/editel?sharecode=oBbUc3Ux mg2KsHMXlXz1jwbKGpmlROaBqbb GtoXxk

```
JAWAB:
Jadi karena potensio meter untuk mengitung setpoint sehingga dapat mendapatkan
nilai error nilai
error jika sudah dapat bisa mendapatkan nilai derivative dan integral jika
kp=4 ki=1 kd=8 potensio di seting max = 1015 maka
nilai error = 1015 - 0 derivative
= 1015 - lasterror integral =
integral + 1015; lastError =
error;
int pid = (kp * error) + (kd * derivative) + (ki * integral); hasilnya
int pid = (4 * 1015) + (8 * 1015) + (1 * 1015); int
pid = (4060) + (8120) + (1015);
sehingga pid = 13,195
jadi yang saya ubah hanya analogRead(A0)/4
kemudian saya ubah mengikuti modul kp=20 ki=20 kd=5
potensio di seting max = 253
maka
nilai error = 253 - 0 derivative
= 253 - lasterror integral =
integral + 253; lastError =
error;
int pid = (kp * error) + (kd * derivative) + (ki * integral); hasilnya
int pid = (4 * 253) + (8 * 253) + (1 * 253);
int pid = (1012) + (2024) + (253); sehingga
pid = 3289
```

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

Penjelasan simulasi:

Apabila potensiometer kita putar ke kiri maka DC motor akan semakin kencang RPM nya apabila potesiometer di putar ke kanan maka dc motornya tidak akan bergerak atau 0 RPM



LINK TINKERCAD:

https://www.tinkercad.com/things/I53rXPTGjk6-incrediblejaagub/editel?sharecode=DWZisHHvPeBLM_2C5XaRVyJNTET5E7Pu6-CwO8cDaRE