

DAFTAR TABEL

Tabel 2.1 Nilai <i>Logic</i> Biner Fungsi AND	28
Tabel 3.1 Tabel Kebenaran Rangkaian <i>Driver</i> Motor DC <i>Brushless</i> 3-Fasa	45
Tabel 4.1 Tabel Kebenaran Sensor Posisi Rotor Motor DC <i>Brushless</i> 3-Fasa	55
Tabel 4.2 Tabel Kebenaran Perputaran Motor DC <i>Brushless</i> Pada Saat Berotasi Searah Jarum Jam Berdasarkan <i>ON OFF</i> MOSFET Terlebih Dahulu	58
Tabel 4.3 Tabel Kebenaran Perputaran Motor DC <i>Brushless</i> Pada Saat Berotasi Berlawanan Arah Jarum Jam Berdasarkan <i>ON OFF</i> MOSFET Terlebih Dahulu	58
Tabel 4.4 Tabel Kebenaran Perputaran Motor DC <i>Brushless</i> Pada Saat Berotasi Searah Jarum Jam Berdasarkan <i>Input Hall Effect Sensor</i> Sebagai Sensor Posisi	59
Tabel 4.5 Tabel Kebenaran Perputaran Motor DC <i>Brushless</i> Pada Saat Berotasi Berlawanan Arah Jarum Jam Berdasarkan <i>Input Hall Effect Sensor</i> Sebagai Sensor Posisi	59
Tabel 4.6 Tabel Perbandingan <i>Counter</i> Terhadap RPM Pada Mikro Pada Nilai <i>Sampling</i> 10 ms	60
Tabel 4.7 Tabel Perbandingan <i>Counter</i> Terhadap RPM Pada Mikro Pada Nilai <i>Sampling</i> 100 ms	61
Table 4.8 Tabel Perbandingan Nilai Volt dengan Frekuensi	63
Tabel 4.9 Tabel Perbandingan Nilai Volt(X) dengan Frekuensi(Y) Untuk Perumusan Metode Regresi Linier	63
Tabel 4.10 Tabel Pengukuran RPM Pada Mikrokontroler dan Tachometer	66
Tabel 4.11 Nilai Variabel X dan Y Regresi Linear pada Pengukuran RPM pada Mikrokontroler dan Tachometer untuk Perumusan Metode Regresi Linier	66
Tabel 4.12 Tabel Pengukuran <i>Error</i> serta Akurasi RPM Pada Mikrokontroler dan Tachometer	68
Tabel 4.13 Tabel Perbandingan Nilai Kode Digital ADC dengan Tegangan Aki yang Terukur Pada Multimeter	69
Tabel 4.14 Tabel Perbandingan Nilai Kode Digital ADC (X) dengan Tegangan Aki yang Terukur Pada Multimeter (Y) untuk Perumusan Metode Regresi Linier	69
Tabel 4.15 Tabel Perbandingan Nilai Tegangan Aki Pada Mikro dan Tegangan Aki Pada Multimeter	71

Tabel 4.16 <i>Ziegler–Nichols Tuning Rule Based on Critical Gain K_{cr} and Critical Period P_{cr} (Second Method)</i>	72
Tabel 4.17 Tabel Respon Sistem pada saat CW (Searah Jarum Jam)	76
Tabel 4.17 Tabel Respon Sistem pada saat CCW (Berlawanan Arah Jarum Jam)	77