

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN.....	i
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS.....	ii
ABSTRAK	iii
ABSTRACT.....	iv
UCAPAN TERIMA KASIH.....	v
KATA PENGANTAR.....	vii
DAFTAR ISI.....	viii
DAFTAR LAMPIRAN.....	xi
DAFTAR GAMBAR DAN ILUSTRASI.....	xii
DAFTAR TABEL.....	xiv
DAFTAR ISTILAH.....	xiv
DAFTAR SINGKATAN DAN LAMBANG.....	xv
Bab I PENDAHULUAN.....	1
1.1. Latar Belakang Masalah.....	1
1.2. Tujuan Penelitian.....	1
1.3. Rumusan Masalah.....	2
1.4. Batasan Masalah.....	2
1.5. Metode Penelitian.....	3
Bab II TINJAUAN PUSTAKA.....	4
2.1. Teori Pendulum Terbalik.....	4
2.2. Analisa Gaya dan Persamaan.....	5
2.3. Karakteristik Respon Sistem.....	8
2.3.1. Spesifikasi Respon <i>Transient</i>	8
2.3.2. Spesifikasi Respon <i>Steady State</i>	8
2.4. Metode Kendali <i>Fuzzy Logic</i>	9
2.4.1. Fuzzifikasi.....	10
2.4.2. <i>Fuzzy Inference</i>	11
2.4.3. Defuzzifikasi.....	12
2.5. PWM (Pulse Width Modulation).....	12
2.6. <i>Rotary Encoder</i>	13

2.6.1. <i>Absolute Rotary Encoder</i>	13
2.6.2. <i>Incremental Rotary Encoder</i>	16
Bab III PERANCANGAN SISTEM	17
3.1. Desain Sistem	17
3.1.1. Diagram Blok.....	17
3.1.2. Diagram Alir Sistem	19
3.1.3. Fungsi dan Fitur	20
3.1.3.1. PC	20
3.1.3.2. Referensi Input.....	20
3.1.3.3. Kontroler	20
3.1.3.4. Driver Motor	21
3.1.3.5. Motor DC.....	21
3.2. Desain Perangkat Keras	21
3.2.1. Desain Sistem Mekanik	21
3.2.2. Spesifikasi Komponen	22
3.2.2.1 Arduino Mega2560	23
3.2.2.2 Motor DC.....	23
3.2.2.3 <i>Driver Motor</i>	24
3.2.2.4 <i>Absolute Rotary Encoder</i>	25
3.2.2.5 <i>Incremental Rotary Encoder</i>	27
3.3. Desain Perangkat Lunak	28
3.3.1. Perangkat Lunak pada Sistem.....	29
3.3.2. Perancangan <i>Fuzzy Logic</i>	29
Bab IV HASIL DAN ANALISIS.....	33
4.1. Pengujian Sensor <i>Rotary Encoder</i>	33
4.1.1. Pengujian Tegangan Keluaran <i>Absolute Rotary Encoder</i>	33
4.1.2. Pengujian Konversi Biner Keluaran <i>Absolute Rotary Encoder</i>	35
4.1.3. Pengujian Nilai Sudut dengan <i>Absolute Rotary Encoder</i>	38
4.1.4. Pengujian Nilai Posisi dengan <i>Incremental Rotary Encoder</i>	40
4.2. Pengujian <i>Driver Motor</i> dan nilai PWM Awal Motor DC	42
4.3. Pengujian Algoritma <i>Fuzzy Logic</i> pada Arduino IDE	43
4.4. Pengujian Seluruh Sistem Pendulum Terbalik.....	46
4.4.1. Pengujian Sistem dengan Mengubah <i>Output Fuzzy</i>	46

4.4.2. Pengujian Sistem dengan Nilai Massa yang Berbeda	51
4.4.3. Pengujian Sistem Tanpa Gangguan dan dengan Gangguan	54
Bab V KESIMPULAN DAN SARAN.....	60
5.1. Kesimpulan	60
5.2. Saran	60
DAFTAR PUSTAKA	62