

DAFTAR TABEL

Tabel 2. 1 Pengaruh Parameter PID Terhadap Perubahan Respon Sistem	23
Tabel 3. 1 Pemilihan Komponen Kontroler	30
Tabel 3. 2 Pemilihan Komponen Sensor Arus	30
Tabel 3. 3 Pemilihan Komponen Motor Driver	31
Tabel 3. 4 Pemilihan Komponen ESC	31
Tabel 3. 5 Pemilihan Komponen Motor DC	32
Tabel 3. 6 Pemilihan Komponen Motor EDF	32
Tabel 3. 7 Spesifikasi ESP32-WROOM-32.....	34
Tabel 3. 8 Spesifikasi PZEM-017	35
Tabel 3. 9 Spesifikasi Motor Driver L298N	36
Tabel 3. 10 Spesifikasi ESC Hobbywing Skywalker 80 Ampere.....	36
Tabel 3. 11 Spesifikasi 12V High Torque DC Gear Motor	37
Tabel 3. 12 Spesifikasi 70mm Brushless EDF FMS 12 Blade	38
Tabel 4. 1 Hasil Kalibrasi PZEM-017	44
Tabel 4. 2 Hasil Karakterisasi	47
Tabel 4. 3 Nilai Parameter PID	51
Tabel 4. 4 Hasil Percobaan Setpoint Arus Rendah	54
Tabel 4. 5 Hasil Percobaan Setpoint Arus Sedang.....	56
Tabel 4. 6 Hasil Percobaan Setpoint Arus Tinggi.....	58
Tabel 4. 7 Hasil Pengujian Design & Beban Maksimum	61