

Pengendalian posisi menggunakan pengendali PID analog

Erik Alviano, author

Deskripsi Lengkap: <https://lib.ui.ac.id/detail?id=20380597&lokasi=lokal>

Abstrak

Telah dibuat sebuah pengendali posisi dengan menggunakan P.I.D analog. Alat ini akan bekerja ketika kita mengatur set point dengan variable 0 volt s/d 10 volt dan diteruskan kepada P.I.D controller dimana terdapat rangkaian OP-AMP yang berfungsi sebagai pengendali dan kemudian diteruskan sistem perpindahan yang akan menunjuk posisi dengan variabel 0 cm s/d 10 cm seperti yang telah diatur pada set point dan di-feed back-kan kembali ke P.I.D controller. Pada sistem perpindahan menggunakan sistem ulir berputar dan gear penyambung sebagai media berputarnya. Untuk sistem gerak mekanik menggunakan motor DC yang digerakan oleh rangkaian PWM.