

PEMBUATAN MODUL PRAKTIKUM
SISTEM KENDALI SUHU (*TEMPERATURE CONTROLLED SYSTEM*)
UNTUK PID BOARD ED-4400B TYPE 5120
PADA PRAKTIKUM TEKNIK KENDALI

Skripsi



Oleh:
Arfa Arbaati Ningrum
20010120110

JURUSAN TEKNIK ELEKTRO
FAKULTAS TEKNIK
UNIVERSITAS MUHAMMADIYAH YOGYAKARTA
2009

PEMBUATAN MODUL PRAKTIKUM
SISTEM KENDALI SUHU (*TEMPERATURE CONTROLLED SYSTEM*)
UNTUK PID BOARD ED-4400B TYPE 5120
PADA PRAKTIKUM TEKNIK KENDALI

Skripsi

Diajukan sebagai salah satu syarat memperoleh gelar Sarjana Teknik program S-1
pada Jurusan Teknik Elektro, Fakultas Teknik, Universitas Muhammadiyah
Yogyakarta

Oleh:

Arfa Arbaati Ningrum
20010120110

JURUSAN TEKNIK ELEKTRO
FAKULTAS TEKNIK
UNIVERSITAS MUHAMMADIYAH YOGYAKARTA
2009

HALAMAN PENGESAHAN I

Skripsi

PEMBUATAN MODUL PRAKTIKUM

SISTEM KENDALI SUHU (*TEMPERATURE CONTROLLED SYSTEM*)

UNTUK PID BOARD ED-4400B TYPE 5120

PADA PRAKTIKUM TEKNIK KENDALI

Oleh:

Arfa Arbaati Ningrum

20010120110

Telah diperiksa dan disetujui:

Dosen Pembimbing Utama

Dosen Pembimbing Muda

Ir. Dwijoko Purbohadi,M.T.

Rahmat Adiprasetya, S.T.

HALAMAN PENGESAHAN II

PEMBUATAN MODUL PRAKTIKUM

SISTEM KENDALI SUHU (*TEMPERATURE CONTROLLED SYSTEM*)

UNTUK PID BOARD ED-4400B TYPE 5120

PADA PRAKTIKUM TEKNIK KENDALI

Skripsi ini telah dipertahankan dan disahkan di dewan penguji
pada tanggal 5 Mei 2009

Dosen Penguji:

1. Ir. Dwijoko Purbohadi, M.T.
(Ketua Penguji / Pembimbing Utama)
2. Rahmat Adiprasetya, S.T
(Anggota Penguji /Pembimbing Muda)
3. Helman Muhammad, ST.,MT
(Anggota Penguji)
4. Haris Setyawan, ST
(Anggota Penguji)

Menyetujui,

Ketua Jurusan

Teknik Elektro Universitas Muhammadiyah Yogyakarta

Ir. Slamet Suripto

HALAMAN PERNYATAAN

Yang bertanda tangan di bawah ini :

Nama : Arfa Arbaati Ningrum

NIM : 20010120110

Jurusan : Teknik Elektro

Konsentrasi : Teknik Kendali

Judul : Pembuatan Modul Praktikum Sistem Kendali Suhu

(Temperature Controlled System) untuk PID Board ED-

4400B Type 5120 pada Praktikum Teknik Kendali

Dengan ini menyatakan bahwa skripsi ini benar-benar karya saya sendiri.

Sepanjang pengetahuan saya tidak terdapat karya atau pendapat yang ditulis atau diterbitkan orang lain, kecuali sebagai acuan atau kutipan dengan mengikuti tata penulisan karya ilmiah yang lazim.

Yogyakarta, 5 Mei 2009

Menyatakan

Arfa Arbaati Ningrum

HALAMAN PERSEMBAHAN

*Untuk Orang Tuaku
dan
Untukmu*

HALAMAN MOTTO

"Laa haula wala quwwata illa billahil aliyyil adziiim"

KATA PENGANTAR



Alhamdulillahirabbil alamiin, dengan mengucapkan puji syukur kehadirat ALLAH SWT atas segala rahmat dan hidayahnya sehingga Penulis dapat menyelesaikan penyusunan tugas akhir ini dengan judul “**Pembuatan Modul Praktikum Sistem Kendali Suhu (*Temperature Controlled System*) untuk PID Board ED-4400B Type 5120 pada Praktikum Teknik Kendali**” guna memenuhi salah satu syarat untuk memperoleh gelar Sarjana Teknik.

Dalam kesempatan ini, penulis menyampaikan terima kasih kepada:

1. Bapak Ir. Dwijoko Purbohadi, M.T. selaku Dosen Pembimbing Utama, terima kasih banyak atas kesabarannya membimbing.
2. Bapak Rahmat Adiprasetya,S.T. selaku Dosen Pembimbing Muda, terima kasih bimbingsannya.
3. Orangtuaku tercinta, Mas Opik, Mbak Ita makasih laptopnya, Mas Opan, Mbak Yani, Mbak Iz dan semua keluarga, terima kasih atas doa dan dukungannya.
4. Bapak Helman Muhammad, ST.,MT dan Bapak Haris Setyawan ST. selaku Dosen Penguji, terima kasih bimbingsannya.
5. Bapak Ir. Slamet Suripto selaku Ketua Jurusan Elektro Fakultas Teknik Universitas Muhammadiyah Yogyakarta.

6. Rika yang selalu disampingku, Lilis yang tidak bisa berkata "tidak" jika diminta bantuannya, Titik, Eli, Rahma dan temen-temen seperjuangan lainnya.
7. Mamah, Giri Sakti, Rheeza Chawla Kapoor, Papi Kos, dan anak-anak Aulia, Mutia, Eq, Dhanee, Ayoe dan semuanya.
8. Temen-temen CSI dan SATNET Djogja, Riri, Mas Yudi, Masykur Aceh, Icang, dan semuanya .
9. Anak-anak Elektro khususnya angkatan 2001, Bayu, makasih banyak, dan untuk semua yang sedang berjuang, tetap semangat.
10. Temen temen at contact list Yahoo Massenger
11. Semua pihak yang telah membantu dalam penulisan skripsi ini yang tidak dapat disebutkan satu persatu.

Semoga ALLAH SWT berkenan memberikan kebaikan kepada semua pihak tersebut, amin. Akhir kata semoga skripsi ini dapat memberikan manfaat kepada pembaca.

Yogyakarta, Mei 2009

Penulis

Daftar Isi

KATA PENGANTAR	vii
Daftar Isi.....	ix
Daftar Tabel	xi
Daftar Gambar.....	xii
BAB I PENDAHULUAN	1
A. Latar Belakang Masalah	1
B. Batasan Masalah	2
C. Tujuan.....	2
D. Kontribusi	2
BAB II DASAR TEORI	3
A. Teori Kendali PID	3
1. Kontroler Proposional.....	4
2. Kontroler Integral.....	6
3. Kontroler Diferensial	9
4. Kontroler PID.....	11
B. PID Board	12
C. Sistem Kendali Suhu dengan <i>PID Controller</i>	13
1. Prinsip Pengendalian Suhu dengan <i>PID Controller</i>	13
2. <i>Plant</i> Kendali Suhu	16
D. Pengukuran <i>Plant</i> Kendali Suhu menggunakan PID Board ED-4400B <i>Type 5120</i>	17
1. Praktikum Sistem Pengendalian Suhu	17
2. Pengukuran <i>Plant</i> Kendali Suhu	17
BAB III METODOLOGI.....	19
A. Prosedur.....	19
B. Analisis kebutuhan	19
C. Spesifikasi Disain	20
D. Disain Alat.....	21
1. Alat dan Bahan	21
2. Blok Diagram Sistem Pengendalian suhu	22

3. <i>Plant</i> Sistem Kendali suhu	23
4. Disain Kotak <i>Plant</i>	23
5. Sumber Gangguan	24
E. Pembuatan Alat.....	24
F. Pengujian Alat	27
1. Pengujian Blok (<i>Plant</i>)	27
2. Pengujian Fungsional	28
G. Analisis dan Pengambilan Kesimpulan	31
BAB IV ANALISIS	33
A. Pengujian Blok	33
B. Pengujian Fungsional	36
C. Disain Praktikum	52
BAB V PENUTUP.....	54
A. Simpulan.....	54
B. Saran	54
DAFTAR PUSTAKA	55
LAMPIRAN I PANDUAN PRAKTIKUM UNIT SISTEM KENDALI SUHU DENGAN KONTROLER PID	
LAMPIRAN II DATA HASIL PRAKTIKUM DARI HPS SYSTEM TECHNIK	
LAMPIRAN III PID BOARD ED-4400B DATASHEET	
LAMPIRAN IV MOTORBOARD TYPE 5130 DAN TEMPERATURE AND BRIGHTNESS CONTROL SYSTEM DATASHEET	
LAMPIRAN V NTC THERMISTORS DATASHEET	

Daftar Tabel

Tabel 4. 1. Karakteristik Plant.....	34
Tabel 4. 2. Percobaan dengan pengendali $P = 100$, $Setpoint = 6.5 \text{ V}$	38
Tabel 4. 3. Percobaan dengan pengendali $P = 100$, $Setpoint = 6.6 \text{ V}$	39
Tabel 4. 4. Percobaan dengan pengendali $P = 100$, $setpoint = 6.7 \text{ V}$	41
Tabel 4. 5. Percobaan dengan pengendali $P = 100$, $Setpoint = 6.8 \text{ V}$	42
Tabel 4. 6. Percobaan dengan pengendali $P = 100$, $Setpoint = 6.9 \text{ V}$	43
Tabel 4. 7. Percobaan dengan pengendali $P = 100$, $Setpoint = 7.0 \text{ V}$	45
Tabel 4. 8. Percobaan dengan pengendali $P = 100$, $Setpoint = 6.4 \text{ V}$	46
Tabel 4. 9. Percobaan dengan pengendali $P = 100$, $Setpoint = 6.3 \text{ V}$	47
Tabel 4. 10. Percobaan dengan pengendali $P = 100$, $Setpoint = 6.2 \text{ V}$	49
Tabel 4. 11. Percobaan dengan pengendali $P = 100$, $Setpoint = 6.1 \text{ V}$	50
Tabel 4. 12. Percobaan dengan pengendali $P = 100$, $Setpoint = 6.0 \text{ V}$	51

Daftar Gambar

Gambar 2.1 Diagram Blok Kontroler Proporsional	4
Gambar 2.2 Proporsional Band dari Kontroler Proporsional Tergantung pada Penguatan	5
Gambar 2.3 Kurva Sinyal Kesalahan $e(t)$ Terhadap t dan Kurva $u(t)$ Terhadap t pada Pembangkit Kesalahan Nol	7
Gambar 2.4 Diagram Blok Kontroler Integral	7
Gambar 2.5 Perubahan Keluaran Sebagai Akibat Penguatan dan Kesalahan.....	8
Gambar 2.6 Diagram Blok Kontroler Diferensial.....	9
Gambar 2.7 Kurva Waktu Hubungan Input-Output Kontroler Diferensial	10
Gambar 2.8 Diagram Blok Kontroler PID	11
Gambar 2.9 Hubungan dalam Fungsi Waktu antara Sinyal Keluaran dengan Masukan untuk Kontroler PID	12
Gambar 2.10 Diagram Blok Pengendali dalam Untai Kalang Tertutup(<i>Closed loop</i>)	14
Gambar 2.11 Diagram Blok Sistem Pengendalian suhu	15
Gambar 2.12 Rangkaian <i>PID Board</i> dan <i>Plant</i> Kendali Suhu.....	18
Gambar 3. 1 Urutan Proses Pembuatan Alat.....	20
Gambar 3. 2 Diagram Blok Sistem Pengendalian suhu	23
Gambar 3. 3 Disain Kotak <i>Plant</i>	24
Gambar 3. 4 Rangkaian Pengujian Fungsional	30
Gambar 4. 1 Grafik Karakteristik <i>Plant</i>	35
Gambar 4.2. Grafik hasil pengendalian dengan $setpoint = 6.5$ V dan pengendali $P = 100$	38
Gambar 4.3. Grafik hasil pengendalian dengan $setpoint = 6.6$ V dan pengendali $P=100$	40
Gambar 4.4. Grafik hasil pengendalian dengan $setpoint = 6.7$ V dan pengendali $P=100$	41
Gambar 4.5. Grafik hasil pengendalian dengan $setpoint = 6.8$ V dan pengendali $P=100$	43