

VOL. 5 No. 1 April 2012

ISSN 1979 - 6692



JURNAL TEKNOLOGI PENDIDIKAN



PROGRAM STUDI TEKNOLOGI PENDIDIKAN
PASCASARJANA UNIVERSITAS NEGERI MEDAN

Character Building
UNIVERSITY

JURNAL

VOL. 5

No. 1

Halaman

Medan

ISSN

Pelindung

Rektor Universitas Negeri Medan
Prof. Dr. Ibnu Hajar, M.Si.

Direktur Program Pascasarjana

Prof. Dr. Belfering Manullang

Pemimpin Redaksi/Penanggung Jawab

Ketua Program Studi Teknologi Pendidikan
Prof. Dr. Sahat Siagian, M.Pd.

Wakil Pemimpin Redaksi/Wakil Penanggung Jawab

Sekretaris Redaksi
Dr. R. Mursid, M.Pd.

Redaksi/Dewan Penyunting

Prof. Dr. Atwi Suparman, M.Sc. (Uni. Terbuka)
Prof. Dr. Yusufhadi Miarso, M.Sc. (UNJ)
Prof. Dr. M. Badiran, M.Pd. (Unimed)
Prof. Dr. Harun Sitompul, M.Pd. (Unimed)
Prof. Dr. Johannes Syafri, M.Pd. (Uni.Bengkulu)
Prof. Dr. Abdul Hamid K., M.Pd. (Unimed)
Prof. Dr. Suparno, M.Pd. (UNP)

Penyunting Pelaksana

Prof. Dr. Busmin Gurning, M.Pd.
Prof. Dr. Julaga Situmorang, M.Pd.
Prof. Dr. Abdul Hasan Saragih, M.Pd.
Prof. Dr. Muktar Kasim, M.Pd.
Dr. Keysar Panjaitan, M.Pd.

Disain Sampul

Drs. Gamal Kartono, M.Si.

Administrasi/Sirkulasi

Fahraini, SE.

Dilarang menggandakan, menyalin atau menerbitkan ulang artikel atau bagian-bagian
Artikel dalam jurnal ini tanpa seizin redaksi

Alamat Redaksi

Program Studi Teknologi Pendidikan
Program Pascasarjana Universitas Negeri Medan
Jl. Willem Iskandar Psr. V Medan Estate Telp. 061-6636730, Fax. 061-6636730
Medan

JURNAL TEKNOLOGI PENDIDIKAN

DAFTAR ISI

	Halaman
PENGARUH MODEL DAN STRATEGI PELATIHAN TERHADAP MUTU PELAYANAN DOSEN <i>Efendi Napitupulu</i>	1 – 21
PENGEMBANGAN MEDIA PEMBELAJARAN INTERAKTIF PADA MATA PELAJARAN GEOGRAFI <i>Sahat Siagian dan Lingin</i>	22 – 31
PENGAJIAN PROGRAM LEMBAGA KURSUS DAN PELATIHAN (LKP) DALAM MENYELENGGARAKAN PROGRAM PENDIDIKAN KECAKAPAN HIDUP (PKH) DI SUMATERA UTARA <i>Julaga Situmorang</i>	32 – 53
PENERAPAN MODEL QUANTUM LEARNING UNTUK MENINGKATKAN HASIL BELAJAR AUTOCAD SISWA KELAS X TEKNIK PEMESINAN SMK NEGERI 1 STABAT <i>Abdul Hasan Saragih</i>	54 – 71
PEMANFAATAN WEBLOG SEBAGAI MEDIA PEMBELAJARAN UNTUK MENINGKATKAN HASIL BELAJAR BAHASA INGGRIS <i>Tina Mariany Kariman dan Eddy Mulia</i>	72 – 86
PENGARUH STRATEGI PEMBELAJARAN DAN KECERDASAN INTERPERSONAL TERHADAP HASIL BELAJAR SOSIOLOGI SISWA KELAS X SMA NEGERI 8 MEDAN <i>R. Mursid dan Samio</i>	87 – 100
PENERAPAN MODEL PEMBELAJARAN PEMECAHAN MASALAH PADA MATA KULIAH EVALUASI HASIL BELAJAR DENGAN TUTOR SEBAYA DI PRODI TATA BOGA <i>Dwi Diar Estellita dan Nikmat Akmal</i>	101 - 116
SIMULASI KENDALI PUTARAN MOTOR DC BERBASIS LOGIKA FUZZI <i>Juaksa Manurung</i>	117 - 130

MENINGKATKAN HASIL BELAJAR AKUNTANSI DENGAN
PENGUNAAN PETA PIKIRAN PADA KELAS X AKUNTANSI
SMK NEGERI 1 RANTAU UTARA

Asnidawati

131 - 141



THE
Character Building
UNIVERSITY

SIMULASI KENDALI PUTARAN MOTOR DC BERBASIS LOGIKA FUZZI

Juaksa Manurung

Teknik Elektro FT Universitas Negeri Medan

Abstrak: Telah dilakukan penelitian secara simulasi terhadap : Kendali kecepatan motor arus searah penguat medan seri berbasis logika fuzzy adalah sangat handal, yang dapat dibuktikan dengan hasil penelitian ini. Karakteristik motor arus searah yang diteliti adalah karakteristik motor terbuka yang memperlihatkan adanya waktu tunda sebesar 0,1 detik, waktu stabil sekitar 0,6 detik dan amplitudo respon hanya mencapai 0,1. Karakteristik motor tertutup memperlihatkan adanya waktu tunda sebesar 0,1 detik, waktu stabil sekitar 0,6 detik tetapi amplitudo respon tidak mencapai 0,1. Kendali kecepatan motor berbasis logika fuzzy dengan Fuzzy Associative Memory (FAM) standar menghasilkan karakteristik motor yang terkendali dengan waktu tundanya 0,04 detik, akan tetapi setelah 2 detik respon belum mencapai 1, namun diduga akan stabil. Kendali kecepatan motor berbasis logika fuzzy dengan FAM termodifikasi menghasilkan karakteristik respon, dengan waktu tundanya 0,004 detik, amplitudo respon mencapai 1 tanpa overshoot, serta stabil hanya dalam 0,06 detik.

Kata kunci: motor arus searah, FAM, waktu tunda (dead time), overshoot, undershoot

Abstract: The research done a simulation of dc motor speed control amplifier field fuzzy logic-based series are very reliable, which can be proved by the results of this study. Characteristics of dc motors studied are the characteristics of the motor open that shows a dead time of 0.1 seconds, time stable around 0.6 seconds and the amplitude response only reached 0.1. Characteristics of the motor closed that shows a dead time covered by 0.1 seconds, time stable around 0.6 seconds, but the amplitude of the response does not reach 0.1. Motor speed control with fuzzy logic based fuzzy associative memory (FAM) generates the standard characteristics of the motor controlled by the dead time is only 0.04 seconds, but after 2 seconds the response has not reached one, but thought to be stable. Based motor speed control with the FAM-modified fuzzy logic generates the response characteristics, the dead time is only 0.004 seconds, reaching an amplitude response without overshoot, and steady in just 0.06 seconds.

Keywords : DC motor. FAM, the time delay (dead time), overshoot, undershoot

PENDAHULUAN

Tuntutan terhadap kualitas produksi industri pada era globalisasi dan perdagangan bebas sangat tinggi. Hasil produksi yang berbentuk barang berkualitas tinggi dimungkinkan akan lebih mampu bersaing dimanca negara dibandingkan dengan hasil produksi yang kurang berkualitas. Tidak

jarang terjadi barang dari suatu negara yang diekspor ke negara lain dikembalikan dengan alasan kualitas yang tidak memenuhi standar. Hal tersebut akan menimbulkan kerugian ekonomi yang sangat besar, bahkan negara pengimport akan mencari barang sejenis dari negara lain. Kualitas produksi dipengaruhi oleh berbagai faktor, salah satunya adalah

faktor proses produksi oleh alat-alat produksi. Alat produksi yang dikontrol dengan baik umumnya akan menghasilkan produksi yang berkualitas tinggi. Sebaliknya bila tidak dikontrol dengan baik, umumnya akan menghasilkan produksi yang berkualitas rendah. Atas tuntutan tersebut, teknologi kontrol berkembang dengan pesat, pada mulanya kendali (kontrol) Proporsional-Integral-Diferensial (PID) yang menggantikan kendali secara manual sudah dapat memenuhi harapan industri. Namun seiring dengan perjalanan waktu, kendali PID tersebut dianggap kurang handal. Dengan kata lain, kendali PID telah dianggap konvensional sehingga perlu digantikan dengan kendali berbasis *mikro processor (micro controller)*. *Microprocessor* yang dapat diprogram dapat memenuhi tuntutan industri melalui para *programmer*. Teknologi elektronika juga berkembang pesat turut menunjang teknologi *microcontroller* hingga semakin presisi dan cepat. Tidak dapat dipungkiri bahwa para industriawan telah merasa puas dengan hasil yang diperoleh. Akan tetapi negara-negara maju tetap berupaya meningkatkan kualitas hasil produksinya dengan standar yang sangat tinggi dan memberlakukannya sebagai syarat kualitas produksi barang yang sama dari berbagai negara. Para ahli dari berbagai bidang terus dituntut untuk memberi jalan keluar. Demikian juga para ahli pengendalian (kontrol) terus melakukan penelitian dan pengembangan, demi untuk memperoleh sistem pengendali yang lebih baik. Cukup banyak dana yang telah dipergunakan para peneliti demi pengembangan sistem tersebut.

Perkembangan dalam bidang kendali selanjutnya adalah kendali sistem pakar (*expert system*) dan kecerdasan buatan (*artificial intelligence*), diantaranya pengaplikasian jaringan saraf tiruan (*artificial neural network*), logika fuzzy, algoritma genetika, perpaduan jaringan saraf tiruan dengan logika fuzzy yang disebut sebagai *neurofuzzy*, bahkan perpaduan ketiganya sehingga sistem semakin baik, *real time* dan

adaptif. Pada dasarnya kendali berbasis logika fuzzy sudah baik, sehingga untuk perolehan kualitas produksi yang tinggi layak untuk digunakan. Banyak para pakar kontrol membuktikan kehandalan kendali berbasis logika fuzzy. Imardjoko (1995) menerapkan logika fuzzy dalam mengendalikan dan meredam osilasi daya reaktor nuklir pada variasi perubahan daya yang tiba-tiba. Tidak terjadi *overshoot* maupun *undershoot* pada respon sistem reaktor, meskipun dilakukan penambahan dan pengurangan daya secara tiba-tiba. Di samping hal tersebut, hasil pengendalian memperlihatkan bahwa respon yang hampir *real time*. Lebih lanjut Wahab (1996) membandingkan unjuk kerja pengendali PID dengan pengendali berbasis logika fuzzy dalam mengendalikan temperatur campuran cairan didalam tangki. Pengendali berbasis logika fuzzy menghasilkan *overshoot* yang jauh lebih kecil, *rise time* dan waktu stabil yang lebih singkat dibanding dengan pengendali PID. Lebih lanjut dikatakan dalam melakukan *tuning* parameter PID pada pengendali PID akan sulit, sekalipun dengan menggunakan metode Ziegler-Nichols.

Pangaribuan (2000) menerapkan kendali berbasis logika fuzzy dalam mengendalikan efek peracunan *Xenon Build Up* pada reaktor nuklir Kartini BATAM-Yogyakarta. Efek peracunan tersebut dapat dikurangi sekitar 70%, sehingga sangat menguntungkan dari segi ekonomi. Lebih lanjut direkomendasikan bahwa pengendali berbasis logika fuzzy adalah handal sekalipun pada sistem yang sangat sensitif.

Berdasarkan hasil-hasil penelitian tersebut di atas, diduga pengendali berbasis logika fuzzy akan mampu menghasilkan respon sistem yang baik, bila diterapkan pada pengendalian putaran motor arus searah. Motor arus searah sangat banyak dipergunakan di industri-industri sebagai *prime mover* alat produksi, sehingga diharapkan sangat bermanfaat untuk kendali / kontrol putaran motor dc, dan output motor dc akan stabil, sehingga hasil produksi dari suatu

perusahaan yang mempergunakan motor dc akan meningkat kualitasnya.

Penelitian ini bertujuan untuk melihat unjuk kerja kendali / kontrol berbasis logika fuzzy dalam mengendalikan putaran motor arus searah . Dan akan diperoleh respon motor dc ,yaitu : dead time (t_d),rise time (t_r),overshoot , undershoot dan stabil time

Motor yang dipergunakan adalah motor arus searah penguat medan seri, serta penelitian dilaksanakan dengan simulasi : menggunakan program MATrix LABoratory (MATLAB) versi 6,2 dan simulink MATLAB tersebut memiliki *Fuzzi Tool Box* dan dapat bekerja sama dengan simulink

METODE

Untuk mengatur/mengontrol kecepatan motor dc dengan mempergunakan logika fuzzy secara simulasi/simulink. Simulink adalah program aplikasi yang mengandung sejumlah fungsi berbentuk simbol yang siap bekerja dengan cara menghubungkan (*link*) setiap simbol tersebut. Ada 6 kelompok simbol yang tersedia sebagai *library* simulink, yaitu : *Source*, *sink*, *discrete*, *liniar*, *non liniar*, *connections*. *Source library* adalah simbol atau fungsi yang berfungsi sebagai masukan untuk sistem, seperti : *constant*, *signal generator*, *step function*, *ramp*, *sinus wave repeating*, *sequence*, *discrete*, *pulse generator*, *chirp signal*, *clock*, *digital clock*. *Discrete library* adalah fungsi-fungsi diskrit seperti : *unit delay*, *discrete-time integrator*, *zero order hold*, *first order hold*, *discrete state-space*, *discrete filter*. *Linier library* adalah merupakan fungsi linier seperti : *gain*, *sum*, *integrator*, *transfer function*, *state space*, *zero pole*, *derivative*, *dot product*. *Non linier library* adalah merupakan fungsi non linier seperti : *absolute*, *trigonometric function*, *math function*, *relational operator*, *fuzzy logic function*. *Connection library* adalah merupakan fungsi penghubung yang terdiri dari : *mux*, *demux*, *display*, *to work space*, *stop simulation*.

Untuk simulasi kendali kecepatan putaran motor arus searah penguat medan seri,

yang dipergunakan adalah : *simbol constant function*, *step function*, *sum function*, *mux*, *scope*, *to work space*, dan *fuzzy logic system*. Pada dasarnya *constant function* dengan *step function* adalah sama, bila amplitudo fungsi step sebesar satu. Fungsi step merupakan *set point* pada simulasi. Fungsi *sum* dipergunakan sebagai proses pengurangan nilai *set point* dengan nilai umpan balik, juga sebagai proses pengurangan *error* sesaat dengan *delay error*. *Mux* merupakan *switch* yang bekerja melakukan masukan secara bergantian. *Transfer function* adalah blok fungsi transfer *rasio* kecepatan motor dengan tegangan masukan. Fungsi unit *delay* adalah nilai *error* yang tertunda sebesar Δt dari t sesaat. *Scope* adalah blok yang menampilkan grafik tampilan hasil simulasi. *To work space* adalah blok tampilan data numeris hasil simulasi pada *work space* Matlab.

Dengan menghubungkan blok fungsi secara benar, kemudian menjalankan proses simulasi dengan menekan **Start/Pause** pada windows simulasi maka simulasi bekerja dan menghasilkan respon sistem yang diharapkan.

Pada gambar 1, diperlihatkan blok pengujian respon motor dc kalang terbuka dengan menggunakan beberapa fungsi-fungsi simulink. Pada gambar .2, diperlihatkan blok pengujian respon motor dc kalang tertutup dengan menggunakan fungsi-fungsi simulink. Pada gambar 3, diperlihatkan blok simulasi pengaturan kecepatan motor dc penguat medan seri.

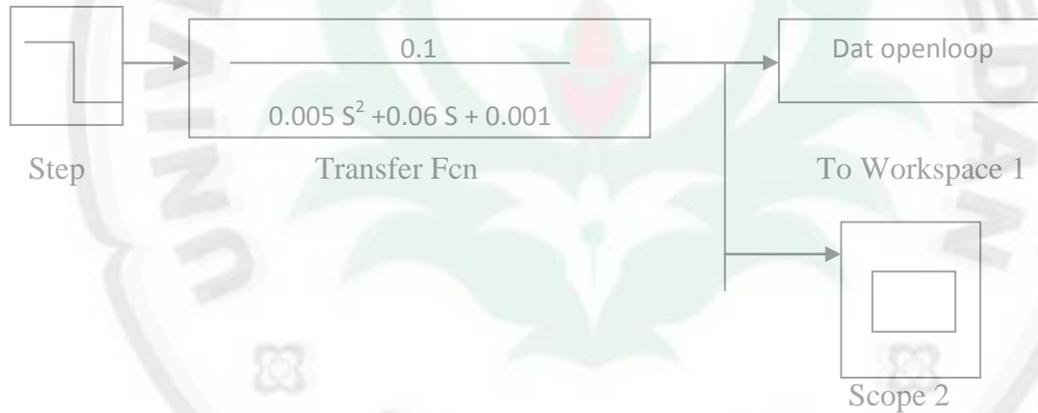
Pada gambar 4. ditampilkan respon kecepatan motor dc kalang terbuka hasil simulasi dengan menjalankan gambar 5. Dari grafik respon tersebut dapat diketahui terjadi waktu tunda sebesar 1 detik, serta amplitudo respon hanya 0,1. Pada gambar 5. ditampilkan respon kecepatan motor dc kalang tertutup hasil simulasi dengan menjalankan gambar 6. Dari grafik respon tersebut dapat diketahui terjadi waktu tunda selama 1 detik, serta amplitudo respon tidak mencapai 0,1. Pada respon kalang tertutup tersebut, nilai *setpoint* diberi sebesar 1 sementara amplitudo respon tidak mencapai 0,1 sehingga sangat jauh dari

yang diharapkan. Sejalan dengan hal tersebut sangat dibutuhkan pengendalian atas kecepatan motor tersebut, sehingga amplitudo respon dapat mencapai nilai 1 dan tanpa waktu tunda.

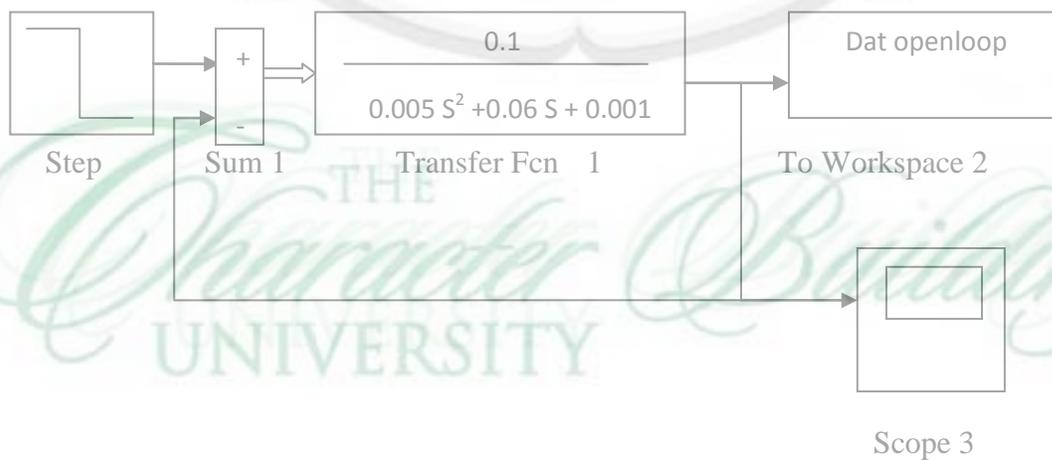
Pada gambar.1, blok to workspace1 diberi nama datopenloop, yaitu data respon kecepatan motor kalang terbuka. Pada gambar .2, blok to workspace2 diberi nama datopenloop, yaitu data respon kecepatan motor kalang tertutup. Pada gambar .3, blok to workspace3 diberi nama daterrorfuz, yaitu data laju perubahan error. Blok to workspace4

diberi nama datoutfuz, yaitu data respon kecepatan motor. Blok to workspace5 diberi nama datdelerrorfuz, yaitu data error.

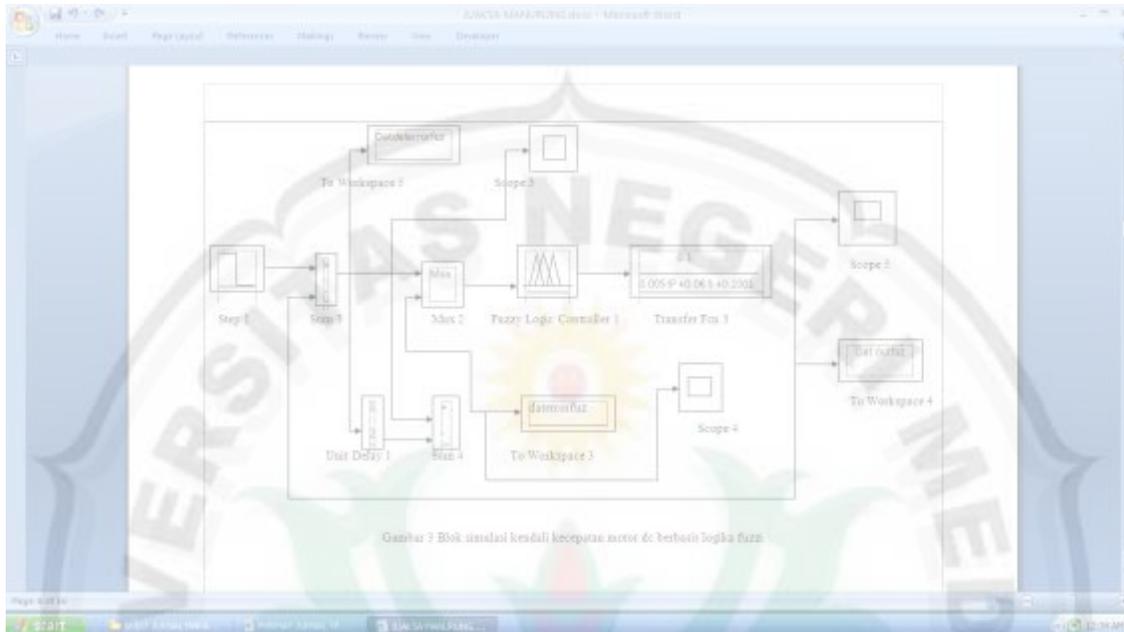
Dari ketiga gambar 1, gambar 2 dan gambar.3 tersebut dapat dilihat bahwa scopel menampilkan grafik respon kecepatan motor kalang terbuka. Scope2 menampilkan grafik respon kecepatan motor kalang tertutup. Scope3 menampilkan grafik error. Scope4 menampilkan grafik laju perubahan error. Scope5 menampilkan respon keluaran hasil pengendalian.



Gambar 1 Blok simulasi respon kecepatan motor dc kalang terbuka



Gambar 2. Blok simulasi respon kecepatan motor dc kalang tertutup

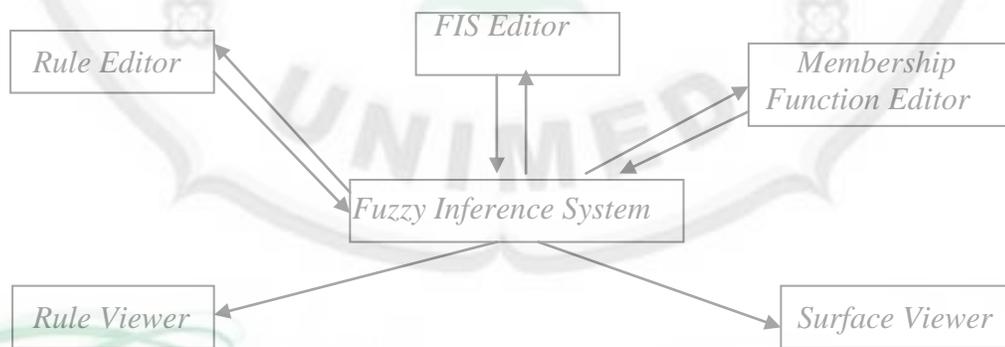


Gambar 3 Blok simulasi kendali kecepatan motor dc berbasis logika fuzzy

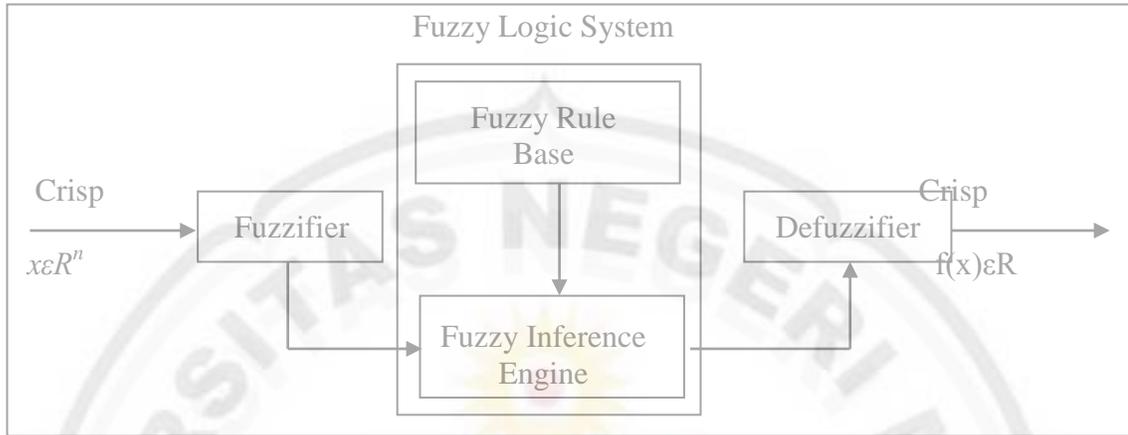
Aplikasi Fuzzy Logic Tool Box

Pada gambar 3 dapat dilihat blok Fuzzy Logic Controller1. Pada blok tersebut simulasi dilengkapi dengan 3 buah editor yaitu : Rule

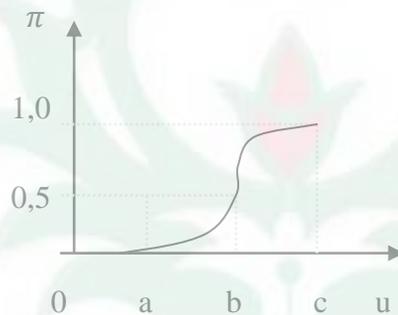
Editor, FIS editor dan Membership Function Editor, serta dilengkapi juga dengan Rule Viewer dan Surface Viewer. Pada gambar 4 diperlihatkan hubungan fungsional kelima komponen tersebut.



Gambar 4. Blok hubungan fungsional komponen FIS



Gambar 5. Konfigurasi dasar sistem fuzzy



Gambar 6 .Fungsi –S

Pada gambar 5. tampilkan jendela *Fuzzy Inference System* (FIS) setelah dinyatakan ubahan yang mempengaruhi dan dipengaruhi. Ubanan yang mempengaruhi adalah *error* dan laju perubahan *error* (*delta error*), serta ubahan terpengaruh adalah kecepatan motor sebagai keluaran. Pada gambar 6. diperlihatkan jendela FIS setelah nilai *range* dan sub keanggotaan dinyatakan. Dengan mengambil *range error*, *range delta error* dan *range respon* kecepatan bernilai – 1 hingga 1, maka dijadikan menjadi 7 sub himpunan keanggotaan, yaitu : Positif Besar (PB), Positif Sedang (PS), Positif Kecil (PK), Nol (ZO), Negatif Kecil (NK), Negatif Sedang (NS), Negatif Besar (NB), serta menerapkan fungsi delta untuk memperoleh derajat keanggotaan (*degree of membership function*).

Dalam gambar.7 dapat diketahui bahwa aturan implikasi yang dipergunakan adalah *Mini Rule* dari Mamdani, sehingga aturan

implikasi yang dipergunakan adalah *Minimim Implication*.

Artinya :

If error (ϵ) isadd delta_error ($\Delta\epsilon$) is then respon is

Atau :

Jika error (ϵ) adalah dan delta error ($\Delta\epsilon$) adalahmaka respon adalah ...

Nilai parameter kedua ubahan error dan delta_error adalah sebagai berikut :

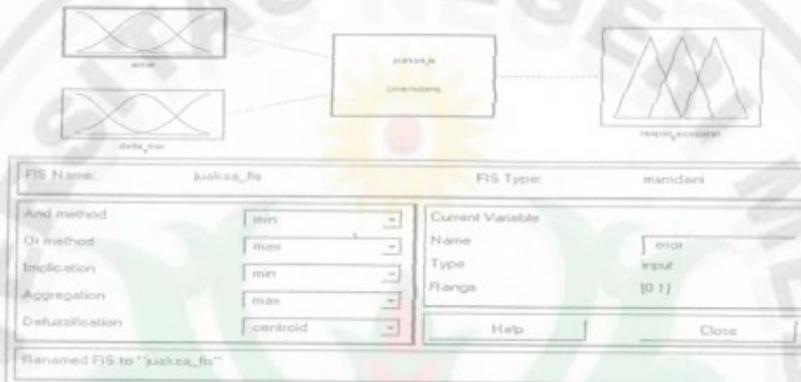
- NB = [-1,333 -1 -0,6667 0]
- NS = [-1 -0,6667 -0,3333 0]
- NK = [-0,6667 -0,3333 -5,5551e-017 0]
- ZO = [-1,125 0 0,125 0]
- PK = [-5,551e-017 0,3333 0,6667 0]
- PS = [0,3333 0,6667 1 0]
- PB = [0,6667 1 1,333 0];

Nilai parameter respon kecepatan motor sebagai keluaran adalah :

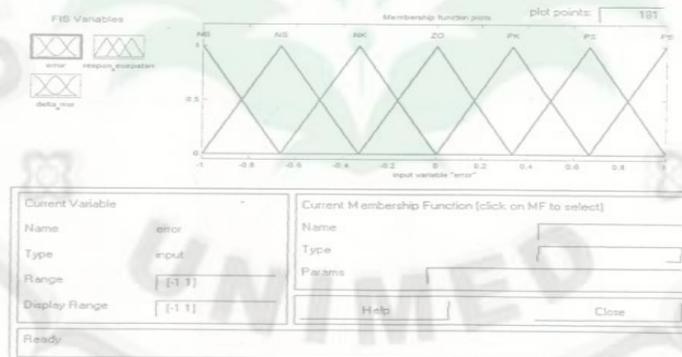
- NB = [-1,33 -1,1 -0,667 0]

NS = [-1 -0,7667 -0,3333 0]
 NK = [-0,661 -0,428 0,00529 0]
 ZO = [-0,1 0 0,1 0]
 PK = [-5,551e-017 0,433 0,6667 0]
 PS = [0,3333 0,7667 1 0]
 PB = [0,672 1,01 1,44 0]

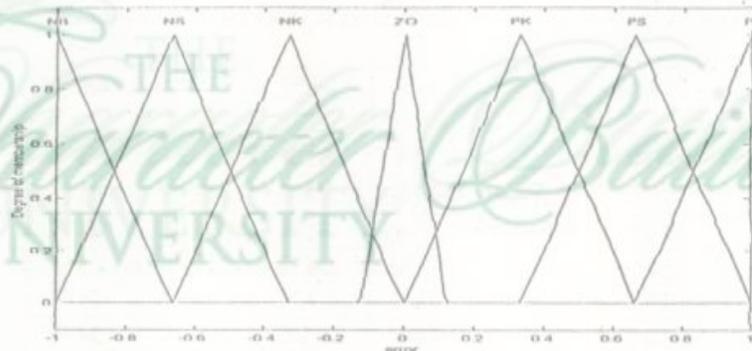
Gambar fungsi keanggotaan masing-masing error, delta_error dan respon kecepatan sebagai keluaran dapat dilihat pada gambar 9, gambar 10, dan gambar 11



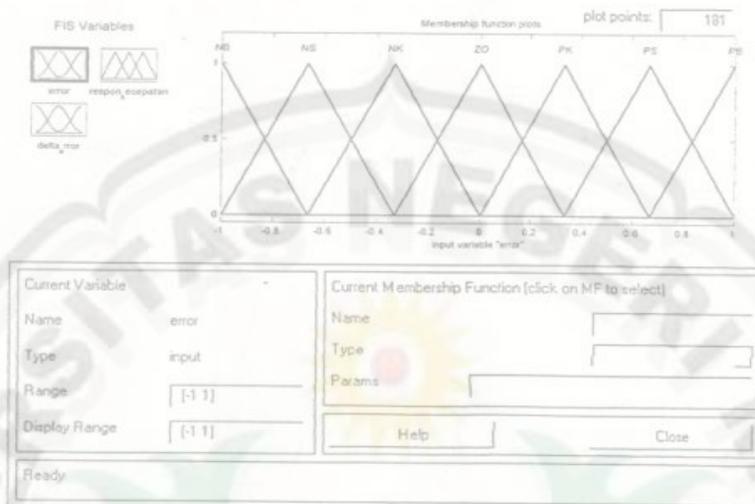
Gambar .7. Jendela Fuzzy Inference System Dengan ubahan pengendalian



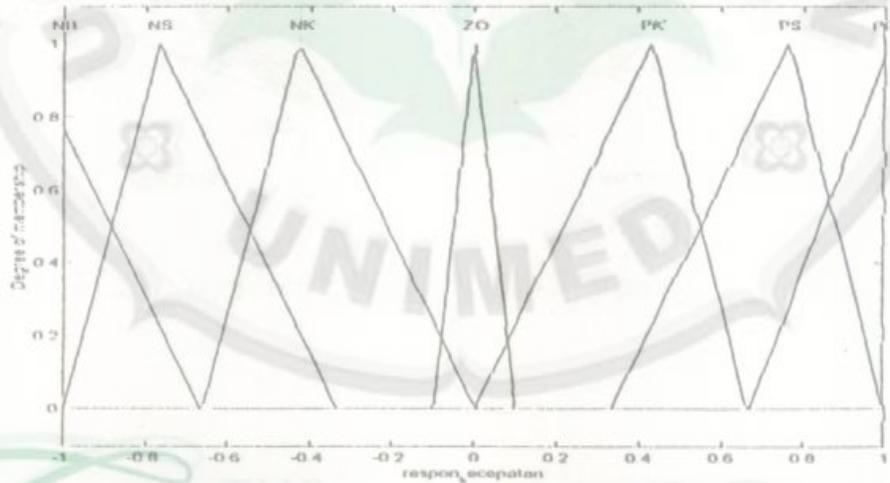
Dengan range – 1 hingga 1



Gambar 9. Fungsi keanggotaan error



Gambar 10. Fungsi keanggotaan *delta error*



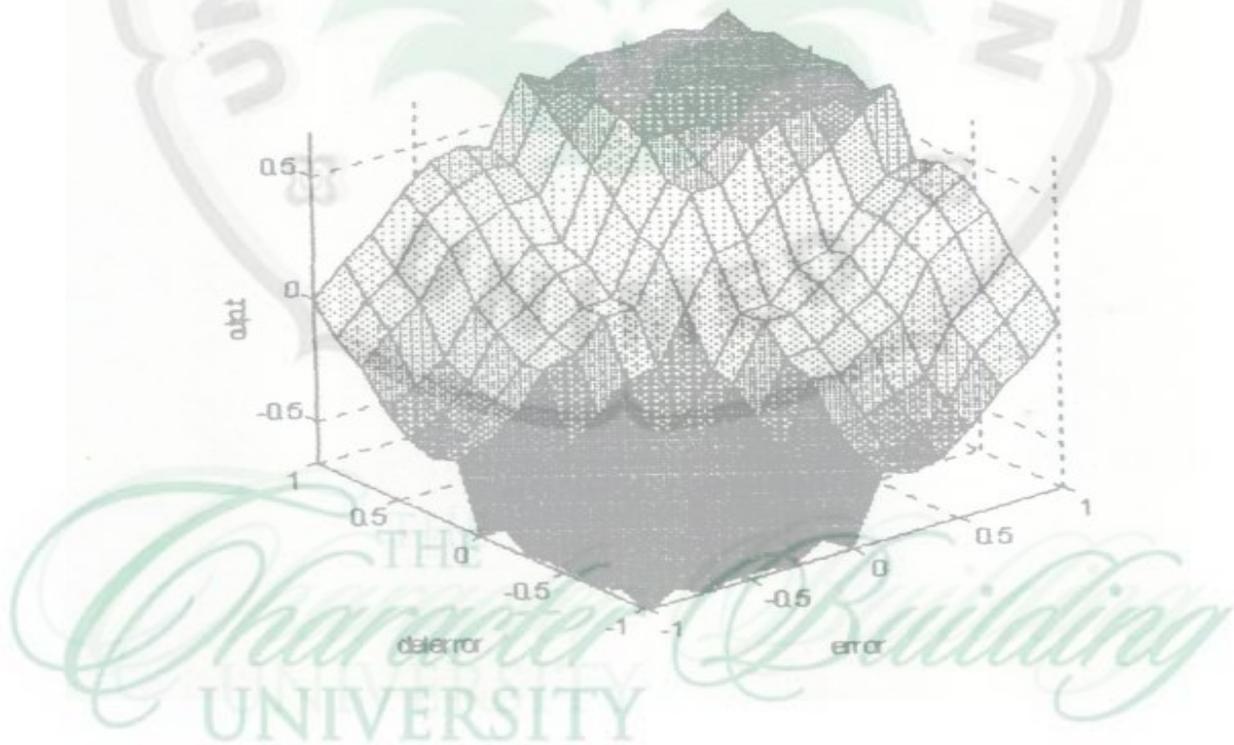
Gambar 11. Fungsi keanggotaan respon kecepatan motor

FAM yang dipergunakan dapat dilihat pada tabel .1.

Tabel .1. *Fuzzy Associative Memory Hasil Simulasi*

$\Delta\varepsilon$ \ ε	PB	PS	PK	ZO	NK	NS	NB
PB	PB	PB	PB	PB	PS	PK	ZO
PS	PB	PB	PB	PK	PK	ZO	NK
PK	PB	PB	PS	PK	ZO	NK	NS
ZO	PB	PS	PK	ZO	NK	NS	NB
NK	PS	PK	ZO	NK	NS	NB	NB
NS	PK	ZO	NK	NK	NB	NB	NB
NB	ZO	NK	NS	NB	NB	NB	NB

Dari tabel 1 tersebut diatas terjadi perubahan kecil, namun dampaknya sangat besar. Pada gambar 12. diperlihatkan *surface* dari FAM yang dipergunakan dengan nilai parameter yang telah ditampilkan sebelumnya.

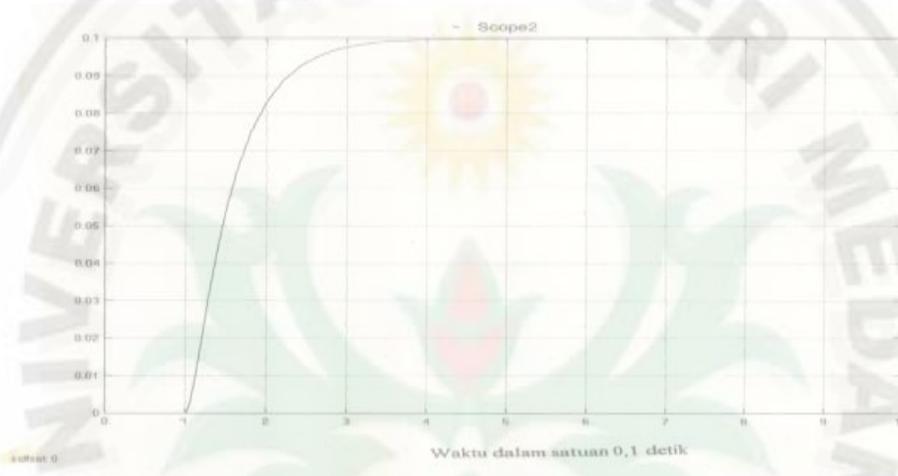


Gambar 12. *Surface* dari FAM yang dipergunakan

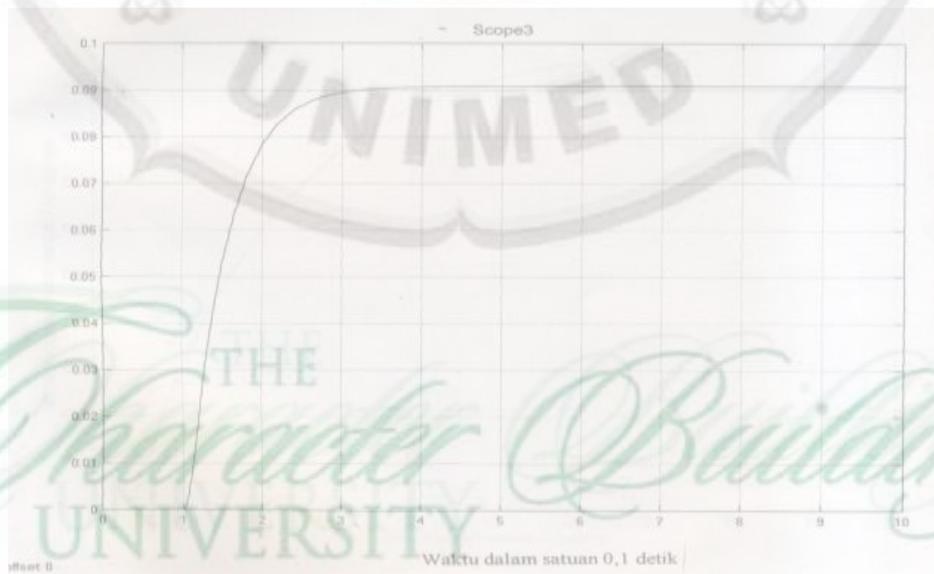
HASIL

Dengan menetapkan nilai parameter motor sebagai berikut : $J = 0,01$; $b = 0,1$; $K = 0,01$; $R = 1$, dan $L = 0,5$.Maka diperoleh respon kecepatan motor kalang terbuka pada gambar 13. dan grafik respon kecepatan motor kalang tertutup pada gambar 5.2. Dari kedua

gambar tersebut dapat diketahui bahwa dead time yang dialami adalah 0,1 detik. Respon kecepatan motor kalang terbuka hanya mencapai amplitudo 0,1; sedangkan respon kecepatan motor kalang tertutup tidak mencapai 0,1. Dari kedua gambar tersebut diperoleh waktu stabil setelah 0,6 detik.



Gambar 13. Respon kecepatan motor kalang terbuka

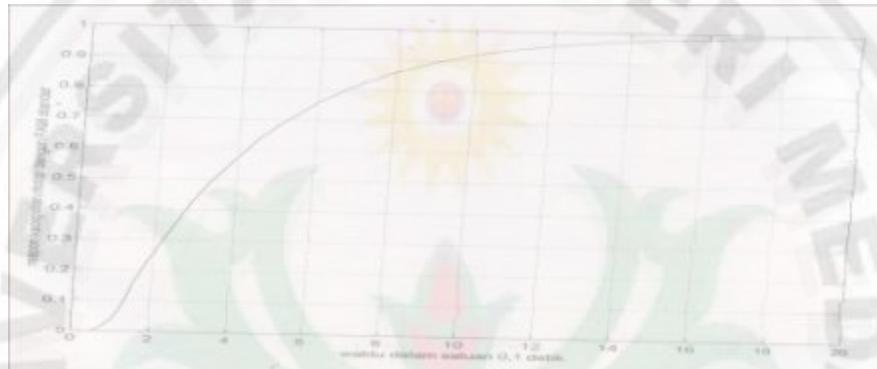


Gambar 14. Respon kecepatan motor kalang tertutup

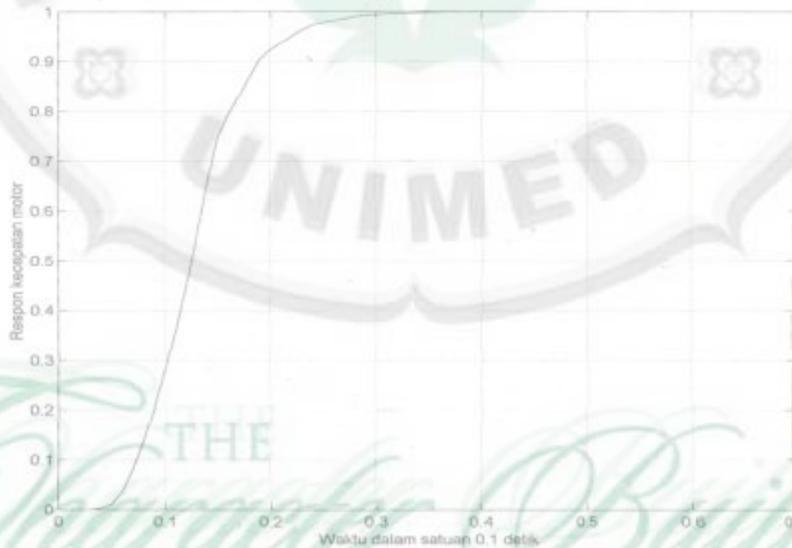
Dengan menggunakan kendali berbasis logika fuzzy dengan FAM standar serta tanpa dilakukan perubahan nilai membership, dapat diketahui respon kecepatan motor pada gambar 15. Dead time respon tersebut 0,04 detik, akan tetapi sampai 2 detik, respon belum stabil dan belum mencapai nilai set

point. Dengan menggunakan kendali berbasis logika fuzzy dengan FAM yang dimodifikasi, dapat diketahui respon kecepatan motor pada gambar 16.

Dead time respon tersebut hanya 0,004 detik, tanpa over shoot serta stabil setelah hanya 0,06 detik.



Gambar 15. Respon kecepatan motor hasil pengendali Berbasis logika fuzzy dengan FAM standar



Gambar.16. Berbasis logika fuzzy dengan FAM termodifikasi

PEMBAHASAN

Berdasarkan hasil-hasil simulasi yang telah diperoleh, dapat diketahui bahwa kendali berbasis logika fuzzy adalah handal, meskipun dengan hanya menggunakan FAM standar. Akan tetapi kendali berbasis logika fuzzy adalah bersifat kasus per kasus, yang artinya adalah setiap terjadi perubahan *plant* yang akan dikendalikan maka aturan (*rule*) yang dipergunakan harus diubah serta fungsi keanggotaannya juga berubah. Khususnya dalam studi kasus terhadap motor arus searah penguat medan seri yang mempunyai fungsi transfer seperti yang telah diteliti dalam studi ini, maka kendali berbasis logika fuzzy dengan FAM standar diduga dapat menangani pengaturan kecepatan motor.

Sejalan dengan hasil simulasi yang telah dilakukan, bahwa *dead time* respon kecepatan dengan kendali berbasis logika fuzzy dengan FAM termodifikasi hanya 0,004 detik dan stabil time dalam 0,06 detik. Dapat dikatakan bahwa respon hasil pengendalian tersebut hampir *real time*. Dengan kata lain bahwa respon hasil pengendalian adalah sangat cepat, sehingga semakin memperkuat pernyataan tentang aplikasi logika fuzzy dalam pengendalian akan menghasilkan respon yang sangat baik.

Penelitian dalam kasus ini, belum memperhitungkan adanya gangguan berupa derau (*noise*), sebagai mana biasanya yang dijumpai pada pengendali yang diaplikasikan pada benda sebenarnya. Sejalan dengan hal tersebut, diharapkan pada penelitian-penelitian selanjutnya, kiranya juga menerapkan adanya gangguan berupa derau, misalnya saja derau putih (*white noise*).

Penelitian selanjutnya juga diharapkan kiranya dapat mensimulasikan kendali berbasis logika fuzzy yang adaptif, sehingga dapat diterapkan pada kondisi gangguan yang ada tanpa menimbulkan kekhawatiran atas keandalannya.

Penelitian ini adalah penelitian yang sangat awal sekali, akan tetapi diharapkan dapat bermanfaat sebagai penunjang untuk penelitian-penelitian selanjutnya, khususnya

di Sumatera Utara yang masih jarang membicarakan aplikasi logika fuzzy dalam berbagai bidang termasuk dalam pengendalian.

Secara teoritis yang dibuktikan hasil simulasi yang telah dilaksanakan, dapat dinyatakan bahwa kendali berbasis logika fuzzy adalah handal, serta dapat dipertanggung jawabkan secara empiris. Sejalan dengan hal tersebut, adalah sangat menarik bila dilakukan penelitian-penelitian yang lebih mendalam. Kelemahan yang timbul dalam pengendalian berbasis logika fuzzy tersebut adalah, dalam upaya mendapatkan FAM dan nilai-nilai fungsi keanggotaannya, karena hanya dapat dilakukan dengan coba-coba sehingga banyak menghabiskan waktu dan menuntut kesabaran yang besar.

Sebaliknya banyak para pakar mengatakan bahwa kendali berbasis logika fuzzy sangat menguntungkan, karena tidak selalu menuntut persamaan matematik yang rumit. Keuntungan tersebut boleh jadi juga diperoleh karena penentuan FAM dapat dilakukan dengan pasangan data-data *input* dan *output*, bahkan dari pengalaman para operator dan para ahli.

Respon Sistem dan Kondisi E (*Error*) dan ΔE (Laju Perubahan *Error*) Pada gambar di bawah ini diperlihatkan respon suatu system yang mengalami *overshoot*, *undershoot*, serta teredam sehingga diperoleh kondisi nilai *error* dan laju perubahan *error* seperti yang diperlihatkan kanpada gambar 17 di bawah ini.

Berdasarkan hasil simulasi dan kajian implikasi yang telah diuraikan sebelumnya, dapat disimpulkan hal-hal berikut Kendali kecepatan motor arus se-arah berbasis logika fuzzy dapat dinyatakan real time, serta tanpa mengalami overshoot



Gambar17Kecepatan motor dc berbasislogikafuzzi

PENUTUP

Kesimpulan

1. Kendali berbasis logika fuzzi adalah handal dan dapat diterapkan untuk pengendalian berbagai *plant*, hanya saja untuk kasus per kasus.
2. Secara teoritis, hasil penelitian ini memperkuat teori-teori sebelumnya yang menyatakan kehandalan kendali berbasis logika fuzzi.
3. Secara praktis, hasil penelitian ini dapat dipergunakan untuk dasar penelitian-penelitian selanjutnya yang lebih mendalam.

Saran:

1. Untuk penelitian selanjutnya yang lebih mendalam, diharapkan mensimulasikan pengaruh derau atas respon kendali berbasis logika fuzzi.
2. Oleh karena penelitian ini masih studi awal, diharapkan pula penelitian selanjutnya untuk sistem kendali ber-basis logika fuzzi yang adaptif, bahkan dengan menggabungkannya dengan jaringan saraf tiruan

DAFTAR PUSTAKA

- Dorf Richard C. (alih bahasa Farid Ruskanda). (1980). *Sistem Peng-aturan*. Jakarta : Erlangga.
- Driankov D., Hellen Doorn, M. Reinfrank. (1992). *An Introductionto Fuzzy Control*. USA : Springer Verlag Berlin Heidelberg.
- Fitzgerald A.E. Kingsley C.Jr., Umans S.D. (1986). *Electric Machinery*. USA : Mc. Graw Hill Inc.
- Gunterus Frans. (1994), *Falsafah Dasar : Sistem Pengendalian proses*. Jakarta : P.T. Gramedia.
- Gulley Ned J., S. Roger Jang (1995). *Fuzzy Logic Tool Box User Guide for Use With Matlab*. USA : The Matworks, Inc.
- Imardjoko Yudi Utomo. (Agustus 1995). "Advanced Control System in Nuclear

- Reactor Operation". UGM : *Media Teknik* No. 2 Tahun XVIII.
- Zimmermann (1991). *Fuzzy Set Theory and Its Applications*. Boston: Kluwer Academic Publisher.
- Jadeh Lofti A. (Mei 1996). "Fuzzy Logic = Computing with Words". *IEEE Trans. On Fuzzy System*, Vol. 4, No.2.
- Jiang Tao, Yao Li. (February 1996). "Generalized Defuzzification Strategies and Their Parameter Learning Procedures". *IEEE Trans. On Fuzzy System*, Vol.4, No.1.
- Kim Hyun Mun. (February 1995). "Fuzzy Basis Functions : Comparison with On the Basis Function". *IEEE Trans. On Fuzzy Systems* Vol.3, No.2.
- Ogata Katshuhiko (alihbahasa: Edi Laksono). (1997). *Teknik Kontrol Otomatik* Jakarta : Erlangga.
- PangaribuanWanapri. (2000). "Kendali Efek Peracunan Xenon Build Up padaReaktorNuklir". *Tesis*. Yogyakarta : UGM.
- Runkler Thomas. (February 1997). "Selection of Appropriate Defuzzi fication Methods Using Application Specific Properties". *IEEE Trans. On Fuzzy Systems*. Vol.5 No.1.
- Sen R.C. (1989). *Principles of Electric Machenis and Power Electronic*. Singapore : John Wiley & Sons.
- Theraja B.L. (1984). *A Tex Book of Electrical Technology*. New Delhi : Nirja Constructions & Development Co. (P) Ltd.
- WahabWahidin. (1996). "Aplikasi Kendali Logika Fuzzy Untuk Pengendali-an proses" *Makalah Seminar Nasio-nal Sistem Kendali Pada Era Globa-lisasi*. Yogyakarta: *Teknik Elektro* UGM.
- Yan Jun, at all. (1994) *Using Fuzzy Logic*. Cambridge: Prentice Hall International.