

* Pengendalian MOTOR LISTRIK

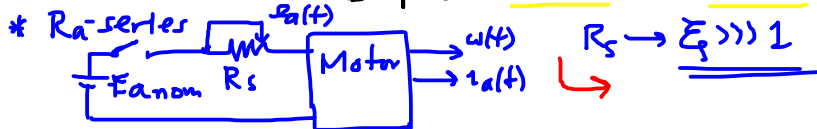
* OPEN LOOP CONTROL (Daur Terbuka)

(tanpa sensor, tanpa umpan balik)

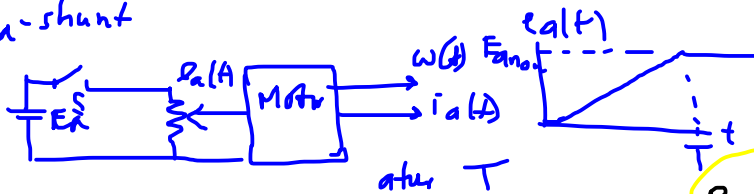
Tujuan pengendalian

Untuk mengurangi lonjakan arus pada START dan STOP

Project 4
23/10/14



* R_a -shunt



* CLOSED LOOP CONTROL (Daur Tertutup)

Project 5
(dikumpul saat FINAL)

* Project 3

Dikumpul 16/10/14

Model SIMULINK di-verifikasi dengan Model ANALITIC dari Project 2

$$\text{Error} = \left| \frac{\text{ANA-SIM}}{\text{ANA}} \right| \times 100\%$$

untuk beberapa nilai
"Relative Tolerance"

$\omega(t)$
 $i_a(t)$

Langkah 2:

* Buat Model Simulink $\rightarrow i_a(t), \omega(t)$

* Verifikasi dengan Model Analitik

Error dihitung dgn 'Spreadsheet' (Excel, Calc, dll)

t (time)	$i_a(t)$		error $i_a(t)$	$\omega(t)$		error $\omega(t)$
	ANA	SIM		ANA	SIM	
hasil			0			0
audit						

$\Rightarrow$ BAHAS

* Ulangi untuk nilai "Relative Tolerance" yang lebih besar dan lebih kecil

$\hookrightarrow$ bandingkan $\rightarrow$ bahas

$\hookrightarrow$ KESIMPULAN