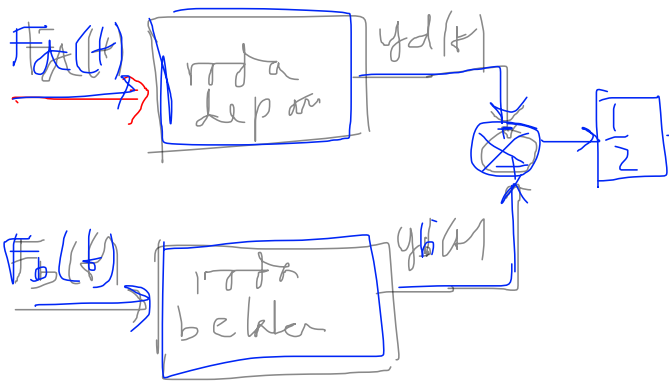
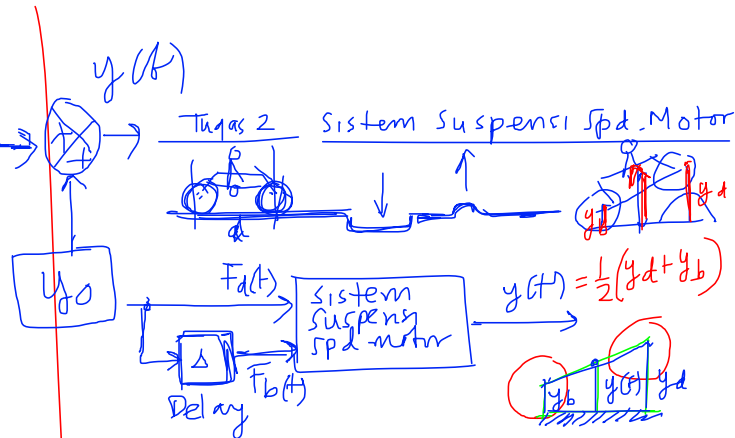




y_0 = posisi pengendara terhadap jalan ketika tidak ada guncangan pada roda

$y_d(t)$ = guncangan roda depan
 $y_b(t)$ = guncangan roda belakang

$y(t)$ = guncangan yang dirasakan pengendara



Selisih waktu antara guncangan pada roda depan $F_d(t)$ dengan guncangan pada roda belakang $F_b(t)$, yaitu DELAY, dipengaruhi oleh:

- * Kecepatan sepeda motor (v)
- * Jarak roda depan dan belakang (l)

$$\text{DELAY} \approx \frac{l}{v} \quad \begin{matrix} l = [\text{m}] \\ v = [\text{km/jam}] \end{matrix}$$

$$\text{DELAY}_{\text{detik}} = \frac{l [\text{m}]}{\left(\frac{1000}{3600} v\right) [\text{m/detik}]} = \left(\frac{3600}{1000}\right) \frac{l}{v}$$

Contoh: $l = 1,50 \text{ m}$ $v = 15 \text{ km/jam}$

$$\text{Delay} = \frac{3600}{1000} \times \frac{1,5}{15} \text{ detik} = \underline{\underline{0,36 \text{ detik}}}$$

SIMULASI
 dengan
 SIMULINK
 @
 MATLAB