



DAFTAR ISI

| | |
|--|------|
| LAPORAN PROYEK AKHIR | ii |
| LEMBAR PENGESAHAN | iii |
| PERNYATAAN BEBAS PLAGIASI | iv |
| KATA PENGANTAR..... | v |
| DAFTAR ISI..... | vii |
| DAFTAR GAMBAR..... | x |
| DAFTAR TABEL | xiii |
| INTISARI | xiv |
| ABSTRACT | xv |
| BAB I | 2 |
| A. Latar Belakang | 2 |
| B. Tujuan Penelitian | 4 |
| 1. Secara umum: | 4 |
| 2. Secara khusus : | 4 |
| C. Rumusan Masalah | 4 |
| D. Metodologi Proyek Akhir | 4 |
| 1. Waktu dan Tempat Penelitian | 5 |
| 2. Alat dan Bahan | 5 |
| 3. Metode Pengumpulan Data | 6 |
| 1. Studi Pustaka | 6 |
| 2. Konsultasi | 6 |
| 4. Metode Penelitian | 6 |
| 5. Prosedur Penelitian | 6 |
| 6. Sistematika Penulisan | 7 |
| 1. BAB I Pendahuluan | 7 |
| 2. BAB II Landasan Teori | 7 |
| 3. BAB III Perancangan | 8 |
| 4. BAB IV Pengujian dan Analisis Kerja Sistem | 8 |
| 5. BAB V Penutup..... | 8 |
| BAB II | 9 |



| | |
|--|----|
| A. Sistem Kendali Logika Fuzzy | 9 |
| 1. Logika <i>Fuzzy</i> | 9 |
| 2. Himpunan Tegas (Himpunan <i>Crisp</i>) | 10 |
| 3. Himpunan <i>Fuzzy</i> (<i>Fuzzy Set</i>) | 10 |
| 4. Fuzzifikasi | 16 |
| 5. Inferensi | 16 |
| 6. Implikasi <i>Fuzzy</i> | 19 |
| 7. Agregasi (Pengumpulan) | 23 |
| 8. Defuzzifikasi | 25 |
| B. Kendali PID..... | 27 |
| 1. Kontrol Proporsional | 27 |
| 2. Kontrol Pengendali <i>Integral</i> | 28 |
| 3. Kontrol Pengendali <i>Differential</i> | 29 |
| C. Penalaan Pengendali PID | 30 |
| 1. Metode ke-1 Ziegler-Nichols | 30 |
| 2. Metode ke-2 Ziegler-Nichols | 31 |
| D. Processing | 32 |
| E. Arduino Mega 2560 | 33 |
| F. HC-SR04 | 34 |
| G. Elektronic Speed Control (ESC)..... | 35 |
| H. Motor DC Brushless | 36 |
| I. Arduino IDE | 37 |
| BAB III..... | 28 |
| A. Rancangan Sistem | 28 |
| 1. Bagian Masukan | 28 |
| 2. Bagian Kendali | 28 |
| 3. Bagian Keluaran | 28 |
| B. Rancangan Bagian Perangkat Keras (<i>Hardware</i>) | 29 |
| 1. Desain Mekanika <i>Tower Copter</i> | 29 |
| 2. Desain Elektronika <i>Tower Copter</i> | 37 |
| 3. Desain Keseluruhan Perangkat Keras <i>Tower Copter</i> | 42 |
| C. Rancangan Perangkat Lunak..... | 43 |



| | |
|--|-----------|
| 1. Pembacaan Jarak Sensor HC-SR04..... | 44 |
| 2. Desain dan Implementasi Perangkat Lunak Logika <i>Fuzzy</i> | 46 |
| 3. Program PWM pada ESC..... | 53 |
| D. Rancangan Simulasi Kendali Logika Fuzzy pada Matlab | 54 |
| BAB IV | 59 |
| A. Metode Pengujian..... | 59 |
| B. Pengujian Fungsional..... | 60 |
| 1. Pengujian Sensor HC-SR04 | 60 |
| 2. Pengujian Fungsional Motor <i>Brushless</i> | 60 |
| 3. Pengujian Secara Keseluruhan | 61 |
| BAB V | 71 |
| DAFTAR PUSTAKA | 72 |
| LAMPIRAN..... | 74 |