



DAFTAR ISI

	Halaman
HALAMAN COVER	i
LEMBAR PERSETUJUAN.....	ii
LEMBAR PENGESAHAN	iii
LEMBAR HAK KEKAYAAN INTELEKTUAL	iv
LEMBAR PERNYATAAN	v
LEMBAR PERSEMBAHAN	vi
ABSTRAK	vii
<i>ABSTRACT</i>	viii
KATA PENGANTAR	ix
DAFTAR ISI.....	xi
DAFTAR GAMBAR	xiv
DAFTAR TABEL.....	xvi
DAFTAR LAMPIRAN	xvii
DAFTAR SIMBOL.....	xviii
DAFTAR SINGKATAN	xix

BAB I PENDAHULUAN

1.1 Latar Belakang.....	I-1
1.2 Rumusan Masalah	I-4
1.3 Tujuan Penelitian.....	I-4
1.4 Batasan Masalah	I-4
1.5 Manfaat Penelitian.....	I-4
1.6 Sistematika Penulisan.....	I-5

BAB II TINJAUAN PUSTAKA

2.1 Penelitian Terkait.....	II-1
2.2 Landasan Teori	II-2
2.2.1 Pengertian Sistem Kendali	II-2
2.2.2 Klasifikasi Sistem Kendali.....	II-3
2.2.3 Perancangan Sistem Kendali.....	II-5
2.2.4 Pengendali <i>Sliding Mode Control</i>	II-5

Hak Cipta Dilindungi Undang-Undang

1. Dilarang mengutip sebagian atau seluruh karya tulis ini tanpa mencantumkan dan menyebutkan sumber:
 - a. Pengutipan hanya untuk kepentingan pendidikan, penelitian, penulisan karya ilmiah, penyusunan laporan, penulisan kritik atau tinjauan suatu masalah.
 - b. Pengutipan tidak mengikuti kepentingan yang wajar UIN Suska Riau.
2. Dilarang mengumumkan dan memperbanyak sebagian atau seluruh karya tulis ini dalam bentuk apapun tanpa izin UIN Suska Riau.



UNIVERSITAS ISLAM NEGARA SUSKA RIAU

Hak Cipta Dilindungi Undang-Undang

1. Dilarang mengutip sebagian atau seluruh karya tulis ini tanpa mencantumkan dan menyebutkan sumber:
 - a. Pengutipan hanya untuk kepentingan pendidikan, penelitian, penulisan karya ilmiah, penyusunan laporan, penulisan kritik atau tinjauan suatu masalah.
 - b. Pengutipan tidak mengutip kepentingan yang wajar UIN Suska Riau.
2. Dilarang mengumumkan dan memperbanyak sebagian atau seluruh karya tulis ini dalam bentuk apapun tanpa Izin UIN Suska Riau.

2.2.5 <i>Fuzzy Logic Control (FLC)</i>	II-7
2.2.6 <i>Modeling & Isothermal CSTR</i>	II-9
2.2.7 Identifikasi Dengan <i>FOPDT</i>	II-16
2.2.8 Spesifikasi Tanggapan Transien	II-17
2.2.9 Matlab	II-19

BAB III METODOLOGI PENELITIAN

3.1 Proses Alur Penelitian	III-1
3.2 Pemodelan <i>Isothermal CSTR</i>	III-3
3.3 Identifikasi Dengan <i>FOPDT</i>	III-5
3.4 Perancangan Pengendali	III-6
3.4.1 Perancangan Pengendali <i>Sliding Mode Control (SMC)</i> ..	III-6
3.4.2 Perancangan Pengendali <i>Sliding Mode Control (SMC)</i> <i>Hybrid Fuzzy Logic</i>	III-10
3.4.3 Perbandingan Pengendali <i>Sliding Mode Control</i> dengan Pengendali <i>Fuzzy Hybrid Sliding Mode control (SMC)</i> .	III-13
3.5 Analisa Data	III-14

BAB IV HASIL DAN ANALISA

4.1 Gambaran Umum Analisa Sistem	IV-1
4.2 Analisa Respon Sistem Berupa <i>Time Respons</i> Dalam Mengendalikan Konsentrasi Pada <i>Isothermal CSTR</i>	IV-1
4.3 Simulasi Sistem	IV-2
4.3.1 Analisa Simulasi Pengendali SMC	IV-2
4.3.1.1 Analisa Teori	IV-3
4.3.2 Analisa Simulasi Pengendali <i>Sliding Mode Control</i> <i>Hybrid Fuzzy Logic Controller</i>	IV-6
4.3.2.1 Analisa Teori	IV-7
4.3.2.2 Analisa Perbandingan Pengendali <i>Sliding</i> <i>Mode Control</i> Dan <i>Hybrid Sliding Mode</i> <i>Control</i> Dan <i>Fuzzy Logic Controller</i>	IV-12



UIN SUSKA RIAU

© Hak cipta milik UIN Suska Riau

Hak Cipta Dilindungi Undang-Undang

1. Dilarang mengutip sebagian atau seluruh karya tulis ini tanpa mencantumkan dan menyebutkan sumber:
 - a. Pengutipan hanya untuk kepentingan pendidikan, penelitian, penulisan karya ilmiah, penyusunan laporan, penulisan kritik atau tinjauan suatu masalah.
 - b. Pengutipan tidak mengikuti kepentingan yang wajar UIN Suska Riau.
2. Dilarang mengumumkan dan memperbanyak sebagian atau seluruh karya tulis ini dalam bentuk apapun tanpa izin UIN Suska Riau.

4.4 Analisa Respon Sistem Berupa <i>Time Respons</i> Dalam Mengendalikan Konsentrasi Pada <i>Isothermal CSTR</i> Yang Divariasi Dengan <i>Delay</i>	IV-13
4.4.1 Analisa Pengendali <i>Sliding Mode Control</i> Dengan <i>Delay</i>	IV-13
4.4.1.1 Analisa Teori	IV-15
4.4.2 Analisa Pengendali SMC dan SMC <i>Hybrid Fuzzy Logic</i>	IV-18
4.4.2.1 Analisa Teori	IV-19
4.4.2.2 Analisa Perbandingan Pengendali <i>Sliding Mode Control</i> Dan <i>Hybrid Sliding Mode Control</i> Dan <i>Fuzzy Logic Controller</i> Dengan <i>Delay</i>	IV-24

BAB V Kesimpulan Dan Saran

5.1 Kesimpulan	V-1
5.2 Saran.....	V-2

DAFTAR PUSTAKA

LAMPIRAN

DAFTAR RIWAYAT HIDUP

UIN SUSKA RIAU