



DAFTAR ISI

HALAMAN COVER.....	i
LEMBAR PERSETUJUAN.....	ii
LEMBAR PENGESAHAN.....	iii
LEMBAR HAK ATAS KEKAYAAN INTELEKTUAL.....	iv
LEMBAR PERNYATAAN.....	v
LEMBAR PERSEMAHAN.....	vi
ABSTRACT.....	vii
ABSTRAK.....	viii
KATA PENGANTAR.....	ix
DAFTAR ISI.....	xi
DAFTAR GAMBAR.....	xiv
DAFTAR TABEL.....	xv
DAFTAR LAMPIRAN.....	xvi
DAFTAR SIMBOL.....	xvii
DAFTAR SINGKATAN.....	xviii
BAB I PENDAHULUAN	
1.1. Latar Belakang	I-1
1.2. Rumusan Masalah.....	I-3
1.3. Tujuan Peneltian.....	I-3
1.4. Batasan Masalah.....	I-3
1.5. Manfaat Penulisan.....	I-3
BAB II TINJAUAN PUSTAKA	
2.1. Penelitian Terkait.....	II-1
2.2. Landasan Teori	II-4
2.2.1. <i>Sistem Ball and Beam</i>	II-4

1. Dilarang mengutip sebagian atau seluruh karya tulis ini tanpa mencantumkan dan menyebutkan sumber:
- Pengutipan hanya untuk kepentingan pendidikan, penelitian, penulisan karya ilmiah, penyusunan laporan, penulisan kritik atau tinjauan suatu masalah.
 - 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.



© Hak Cipta milik UIN Suska Riau	2.2.2. DC Servo Motor Dynamic Model	II-4
	2.2.3. Model Matematika Ball And Beam System	II-5
	2.3. Sliding Mode Control (SMC)	II-7
	2.3.1. Chattering	II-8
	2.3.2. Perancangan Permukaan Luncur	II-9
	2.3.3. Pengendali PID	II-10
	2.3.4. Penalaan parameter PID	II-11
	2.3.5. Pengendali PID Metode Heuristik	II-12
	2.4. Identifikasi Sistem	II-12
	2.4.1. Kriteria Integral Menggunakan <i>Integral of Absolute Error</i> (IAE)	II-14
	2.5. Program Matlab	II-15

BAB III METODE PENELITIAN

3.1. <i>Flow Chart</i> Metode Penelitian	III-1
3.2. Tahapan Penelitian	III-2
3.3. Pengumpulan Data	III-3
3.4. Penentuan Variabel	III-3
3.5. Pengujian Sistem <i>ball and beam</i>	III-4
3.6. Desain pengendali <i>Sliding Mode</i>	III-4
3.7. Desain pengendali PID	III-6
3.8. Desain Pengendali SMC dan PID	III-7
3.9. Analisa berdasarkan <i>Integral of Absolute Error</i> (IAE)	III-7

BAB IV HASIL DAN PEMBAHASAN

4.1. Gambaran Umum Penelitian	VI-1
4.2. Simulasi Sistem.....	VI-1
4.2.2. Simulasi Pengendali <i>sliding mode</i> untuk Mencapai <i>Set point</i>	VI-3

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.



UIN SUSKA RIAU

4.2.3. Simulasi Pengendali SMC dengan kombinasi PID dengan <i>Metode Heuristik</i> untuk Mencapai <i>Set point</i>	VI-5
--	------

BAB V PENUTUP

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

DAFTAR PUSTAKA

LAMPIRAN

DAFTAR RIWAYAT HIDUP

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 mengujikan 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.