

## DAFTAR ISTILAH

**ADC (Analog to Digital Converter)**, adalah perangkat yang berfungsi mengkonversi besaran sinyal analog kedalam bentuk sinyal digital.

**DAC (Digital to Analog Converter)**, merupakan suatu devais atau perangkat yang mengubah besaran digital menjadi besaran analog.

**Encoder sensor**, merupakan suatu perangkat yang melakukan proses identifikasi sinyal inputan.

**Induktansi jangkar ( $L_a$ )**, tahanan kumparan yang dililitkan pada jangkar

**Inersia rotor ( $J$ )**, merupakan momen inersia rotor yang terukur pada poros atau sumbu rotasinya.

**Konstanta ggl balik ( $K_b$ )**, merupakan rasio tegangan terhadap kecepatan putar motor.  $K_b$  proporsional terhadap  $K_t$ .

**Overshoot**, maksimum bouncing atau lonjakan yang muncul ketika sistem diberi suatu input.

**PID**, suatu jenis kontroler yang merupakan kombinasi dari konstanta Proporsional+Integral+Diferensial.

**Plant**, merupakan perangkat subsistem yang dijadikan acuan kriteria hasil pengujian.

**Power Amplifier**, merupakan suatu perangkat yang memberikan penguatan terhadap inputannya.

**Pulse reader**, merupakan suatu blok yang membagi data kedalam bentuk pulsa-pulsa digital.

**Resistansi Jangkar ( $R_a$ )**, tahanan yang dipasang pada medan jangkar.

**Sensitivitas torsi motor ( $K_t$ )**, merupakan rasio torsi motor terhadap arus jangkar.

**Servomotor DC**, motor DC yang digunakan dalam kontrol servo.

**Set point**, variabel harga yang berfungsi sebagai inputan sistem.

**Torque limit**, batasan percepatan yang diijinkan oleh sistem terhadap karakteristik plant yang diatur.

**Tracking**, suatu proses generasi posisi yang berlangsung secara looping.

**Tuning**, estimasi harga-harga konstanta yang didasari pada algoritma tertentu.

**Velocity limit**, batasan kecepatan yang diijinkan oleh sistem terhadap karakteristik plant yang diatur.

**Viskositas damping ( $b$ )**, merepresentasikan loses pada motor yang proporsional terhadap kecepatan putar motor. Loses tersebut dapat berupa gaya gesek angin atau arus edy.

**Waktu tunda ( $T_d$ )**, respon waktu step yang dibutuhkan untuk mencapai 50% dari keadaan tunak.

**Waktu settling ( $T_s$ )**, respon waktu step yang dibutuhkan untuk mencapai kondisi 5 % atau 2 % menuju kestabilan.

*STTELKOM*