

LAMPIRAN

Lampiran I. Efek Perubahan setiap Pengontrolan.

Efek perubahan setiap pengontrol

Respon Lup Tertutup	<i>Rise Time</i>	<i>Overshoot</i>	<i>Settling Time</i>	<i>Steady-State Error</i>
Proposional	Menurunkan	Meningkatkan	Perubahan Kecil	Menurunkan/mengurangi
Integral	Menurunkan	Meningkatkan	Meningkatkan	Mengeliminasi
Derivatif	Perubahan Kecil	Menurunkan	Menurunkan	Perubahan Kecil

Lampiran II. Spesifikasi Electric Power Steering

Spesifikasi EPS

1.	Software		Matlab R2013b
2.	Sistem EPS	Motor Type	<i>Permanent Magnetic Field</i> DC Motor
		<i>Rated Current/Voltage</i>	85 A/12 V
		J_e (Momen Inersia Keluaran)	0,1 kg.m ²
		J_m (Momen Inersia Motor)	0,05 kg.m ²
		J_s (Momen Inersia Masukan)	0,01 kg.m ²
		B_s (Koefisien Gesekan Masukan)	0,2 N.s/m
		B_e (Koefisien Gesekan Keluaran)	0,5 N.s/m
		B_m (Koefisien Gesekan Motor)	0,4 N.s/m
		b_r (Koefisien Gesekan pada Rak)	0,7 N.s/m
		K_s (Koefisien <i>Torsion Bar</i>)	0,9
		k_r (Koefisien Elastis <i>Spring</i>)	0,8
		K_m (Koefisien Motor)	1
		G (Rasio Reduksi dari Retarder)	5
		m_r (Masa Setimbang dari Gear)	1 kg
		r_p (Radius Gear)	0,1 m