

BAB V PENUTUP

5.1 Kesimpulan

1. Sistem AVR arus searah Model Sahib yang memenuhi kriteria perancangan dan memiliki performansi yang baik pada penelitian ini yaitu ketika sistem digunakan pengendali kaskade untuk pengendali Proporsional Diferensial (PD) dan Proporsional Diferensial dengan Filter Orde Pertama pada Bagian Diferensial (PDF).
2. Sistem AVR arus searah Model Jawad yang memenuhi kriteria perancangan dan memiliki performansi yang baik pada penelitian ini yaitu ketika sistem digunakan pengendali kaskade untuk pengendali Proporsional Integral (PI), Proporsional Derivatif (PD), Proporsional Integral Derivatif (PID), Proporsional Derivatif dengan filter orde pertama pada bagian Derivatif (PDF) dan Proporsional Integral Derivatif dengan filter orde pertama pada bagian Derivatif (PIDF).
3. Tidak ada pengendali yang memenuhi kriteria perancangan untuk sistem AVR arus searah dengan Stabilizer pada penelitian ini.

5.2 Saran

1. Untuk penelitian selanjutnya pada pengendalian kaskade dapat dikombinasikan variasi pengendali PID untuk C1 dan C2 pada satu sistem agar tanggapan sistem lebih optimal.
2. Untuk mendapatkan performansi yang lebih baik, sebaiknya analisa kesalahan, analisa domain frekuensi pada fungsi alih lingkaran terbuka dan fungsi alih lingkaran tertutup, dan analisa kestabilan juga dilakukan.

