

BAB 5

KESIMPULAN

1. Nilai-nilai pengendali PID yang didapat berdasarkan perhitungan dengan metoda sintesis memberikan respon seperti yang diharapkan, yaitu sesuai dengan keluaran model orde dua.
2. Bila dibandingkan hasil PID digital berdasarkan metoda sintesis dengan nilai PID yang mengalami perbaikan atau ditala dengan mekanisme tertentu, maka hasilnya relatif tidak jauh berbeda. Untuk PID dihasilkan digital *delay time* (t_d) = 0,5 detik; *rise time* (t_r) dari 0,7 detik dan *settling time* (t_s) dari 1,4 detik, sedangkan yang dihasilkan oleh penalaan PID, *delay time* (t_d) = 0,4 detik; *rise time* (t_r) 0,5 detik dan *settling time* t_s (1,1) detik.