

Pemodelan Matematis Orde Satu dan Orde Dua Motor DC Maxon RE 50 Berdasarkan Step Response

Ahmad Raafi Fauzi¹, Anggara Trisna Nugraha², and Mohammad Abu Jami'in³

¹ Mahasiswa Program Studi Teknik Kelistrikan Kapal, Politeknik Perkapalan Negeri Surabaya, Surabaya, Indonesia

² Dosen Program Studi Teknik Kelistrikan Kapal, Politeknik Perkapalan Negeri Surabaya, Surabaya, Indonesia

³ Dosen Program Studi Teknik Kelistrikan Kapal, Politeknik Perkapalan Negeri Surabaya, Surabaya, Indonesia

ABSTRAK

Pengendalian kecepatan motor DC dalam otomasi industri modern saat ini menuntut sistem yang tidak hanya *response*if dan stabil, tetapi juga efisien secara komputasi sehingga memungkinkan implementasi *real-time* tanpa penurunan kinerja. Namun, pemodelan yang terlalu sederhana sering gagal merepresentasikan dinamika *transient* secara memadai, sedangkan model yang terlalu kompleks meningkatkan beban perhitungan matematis. Penelitian ini bertujuan mengatasi konflik tersebut dengan menyusun dan membandingkan dua model matematis orde satu dan orde dua pada motor DC Maxon RE 50 berdasarkan *response* terhadap sinyal *step* pada beban konstan. Kontribusi utama penelitian meliputi kerangka identifikasi parameter kelistrikan dan mekanik yang sistematis berdasarkan parameter motor yang diambil dari *datasheet* resmi, penerapan metode *least squares estimation* untuk ekstraksi konstanta waktu dan rasio redaman, serta prosedur validasi silang komprehensif menggunakan data eksperimen tambahan untuk memverifikasi keandalan model [13]. Metode yang digunakan mencakup pemberian sinyal *step* tegangan, perekaman kecepatan putar armatur, dan analisis data *response* untuk memperoleh karakteristik dinamik motor. Hasil menunjukkan bahwa model orde satu mampu menggambarkan perilaku awal sistem dengan kesesuaian rata-rata sebesar 93 %, sementara model orde dua berhasil menurunkan *error* rata-rata hingga di bawah 5 %, memodelkan hasil *overshoot* sekitar 7 %, dan memberikan estimasi waktu pemulihan *transient* yang lebih realistis [18]. Validasi silang menegaskan bahwa model orde dua mempertahankan tingkat kesesuaian melebihi 95 % pada dataset tambahan yang diberikan. Berdasarkan temuan ini, meskipun model orde satu menawarkan keunggulan dalam kemudahan perhitungan dan efisiensi komputasi, model orde dua lebih direkomendasikan untuk aplikasi kendali kecepatan motor DC yang menuntut presisi tinggi, karena kemampuannya menangkap dinamika *response transient* secara lebih lengkap tanpa mengorbankan *real-time performance*.

RIWAYAT MAKALAH:

Diterima: Tanggal, Bulan, Tahun
Direvisi: Tanggal, Bulan, Tahun
Disetujui: Tanggal, Bulan, Tahun

KATA KUNCI:

Motor DC Maxon RE 50;
Pemodelan Matematis;
Orde Satu;
Orde Dua;
Response Step.

KONTAK:

ahmadraafi@student.ppn.ac.id
anggaranugraha@ppn.ac.id
jammy@ppn.ac.id

1. PENDAHULUAN

Kemajuan teknologi di sektor otomasi industri telah mendorong kebutuhan akan sistem kendali kecepatan motor DC yang tidak hanya presisi dan stabil, tetapi juga efisien secara komputasi dan dapat diimplementasikan secara *real-time*. Motor DC Maxon RE 50 menjadi salah satu aktuator yang banyak digunakan dalam berbagai aplikasi industri berpresisi tinggi seperti robotika kolaboratif, peralatan medis, dan jalur perakitan otomasi karena karakteristiknya yang unggul dalam torsi awal, linieritas pengendalian kecepatan, serta *response*

dinamik yang cepat [29]. Namun demikian, efektivitas sistem kendali sangat dipengaruhi oleh ketepatan model matematis yang mampu merepresentasikan dinamika motor secara akurat. Model matematis orde satu umumnya digunakan karena sederhana dan ringan secara komputasi, namun kerap gagal merepresentasikan secara utuh fenomena *transient* seperti *overshoot*, *rise time*, dan *settling time*. Sebaliknya, model orde dua mampu menggambarkan dinamika tersebut dengan lebih lengkap, tetapi meningkatkan

beban perhitungan, terutama pada perangkat *embedded* berdaya terbatas [1].

Berbagai penelitian sebelumnya telah mengembangkan model matematis motor DC menggunakan pendekatan fungsi alih, transformasi Laplace, dan ruang keadaan [11]. Metode identifikasi parameter seperti LSE (*Least Squares Estimation*) banyak digunakan untuk mengestimasi konstanta waktu dan rasio redaman dari data eksperimen [2]. Di sisi lain, teknik optimasi heuristik seperti *genetic algorithm* dan *particle swarm optimization* juga mulai diterapkan untuk meningkatkan akurasi estimasi parameter [12]. Namun demikian, mayoritas studi tersebut masih terbatas pada motor DC skala laboratorium, dan jarang mengacu langsung pada spesifikasi parameter dari *datasheet* motor industri seperti Maxon RE 50.

Selain itu, sangat sedikit penelitian yang menyertakan prosedur validasi silang terhadap dataset *step response* terpisah. Padahal, validasi silang merupakan komponen krusial dalam memastikan keandalan dan generalisasi model matematis terhadap berbagai kondisi operasional [3]. Dengan demikian, *trade-off* antara akurasi dinamika model dan efisiensi komputasi masih menjadi tantangan terbuka yang perlu ditangani secara sistematis.

Untuk menjawab kesenjangan tersebut, penelitian ini mengusulkan kerangka kerja pemodelan matematis yang terintegrasi dan aplikatif. Tahapan dimulai dari identifikasi parameter awal berdasarkan *datasheet* resmi Maxon RE 50, dilanjutkan dengan penyusunan model matematis orde satu dan orde dua dalam domain waktu kontinu menggunakan persamaan diferensial listrik dan mekanik. Selanjutnya, dilakukan kalibrasi parameter melalui metode LSE terhadap data *step response* eksperimen pada kondisi beban konstan. Validasi silang model kemudian dilakukan menggunakan dataset tambahan untuk mengevaluasi kesesuaian prediksi dan efisiensi komputasi dari masing-masing model.

Tujuan utama dari penelitian ini adalah untuk membandingkan kinerja model orde satu dan orde dua dalam merepresentasikan *response transient* motor DC Maxon RE 50 serta mengevaluasi efisiensinya dalam konteks implementasi kendali kecepatan *real-time*. Hasil perbandingan ini diharapkan dapat memberikan rekomendasi model matematis optimal yang seimbang antara ketelitian dinamika dan kelayakan implementasi komputasional.

Kontribusi utama dari penelitian ini dirumuskan dalam empat aspek penting. Pertama, pengembangan kerangka identifikasi parameter awal secara sistematis berdasarkan *datasheet* resmi Maxon RE 50. Kedua, penerapan metode *least squares estimation* untuk mengestimasi konstanta waktu dan rasio redaman kedua model dengan presisi tinggi. Ketiga, pelaksanaan validasi silang komprehensif menggunakan dataset *step response* tambahan untuk mengukur keandalan dan kemampuan generalisasi model. Keempat, pemberian rekomendasi pemilihan model matematis optimal

berdasarkan analisis *trade-off* antara akurasi *response transient* dan efisiensi komputasi *real-time*.

Makalah penelitian ini disusun dengan struktur sebagai berikut: Bab 2 membahas landasan teori yang mencakup dinamika motor DC dan karakteristik model orde satu dan orde dua; Bab 3 menguraikan metodologi eksperimen dan prosedur identifikasi parameter; Bab 4 menyajikan hasil analisis dan pembahasan performa masing-masing model; dan Bab 5 memuat kesimpulan serta rekomendasi pengembangan lanjutan.

2. METODE PENELITIAN

A. Dataset

Motor Data					
Values at nominal voltage					
1 Nominal voltage	V	24	36	48	70
2 No load speed	rpm	5950	5680	4900	2760
3 No load current	mA	236	147	88.4	27.4
4 Nominal speed	rpm	5680	5420	4620	2470
5 Nominal torque (max. continuous torque)	mNm	405	418	420	452
6 Nominal current (max. continuous current)	A	10.8	7.07	4.58	1.89
7 Stall torque	mNm	8920	8920	7370	4340
8 Stall current	A	232	148	78.9	17.9
9 Max. efficiency	%	94	94	94	92
Characteristics					
10 Terminal resistance	Ω	0.103	0.244	0.608	3.9
11 Terminal inductance	mH	0.072	0.177	0.423	2.83
12 Torque constant	mNm/A	38.5	60.4	93.4	242
13 Speed constant	rpm/V	248	158	102	39.5
14 Speed / torque gradient	rpm/mNm	0.668	0.638	0.666	0.638
15 Mechanical time constant	ms	3.75	3.74	3.78	3.74
16 Rotor inertia	gcm ²	536	560	542	560

Gambar 1. Datasheet Motor DC Maxon RE 50 Ø50 mm, Graphite Brushes, 200 Watt

Sumber data primer penelitian ini merupakan *datasheet* resmi motor DC Maxon RE 50 200 Watt yang dipublikasikan oleh pabrikan [4], dengan parameter teknis kunci tersaji pada **Gambar 1** dan **Tabel 1** dalam manuskrip. Data fundamental mencakup resistansi terminal (R) 0,103 Ω (hambatan kumparan jangkar), induktansi terminal (L) $7,17 \times 10^{-5}$ H (sifat elektromagnetik sistem), serta konstanta torsi (K_t) dan konstanta GGL (K_e) bernilai identik 0,0385 N·m/A (konversi energi elektromekanik) [5]. Parameter mekanis meliputi momen inersia rotor (J) $5,36 \times 10^{-5}$ kg·m² (inersia putaran) dan koefisien redaman (B) 0,0143 N·m·s/rad (friksi viskos) [6]. Data operasional seperti tegangan nominal 24 V, kecepatan nominal 594,4 rad/s (5680 rpm), dan torsi nominal 0,405 N·m dirujuk dari Tabel 1 hasil konversi satuan SI [4].

Tabel 1. Parameter Motor DC Yang Diambil Dari Datasheet Beserta Konversi

Katego ri	Paramet er	Simb ol	Nilai	Satua n	Ketera ngan
Elektri kal	Teganga n input	V(s)	24	V	Tegang an

Katego ri	Paramet er	Simb ol	Nilai	Satua n	Ketera ngan
					nomina l
	Resistan si terminal	R	0,10 3	Ω	-
	Induktan si terminal	L	0,07 17 $\approx$ 7,17 $\times 10^{-5}$	mH $\approx$ H	-
	Impedan si	Z	$R +$ $j\omega L$	Ω (dina mis)	Analisi s frekuen si/trans ientt
	Fluks magneti sasi	L_m	Tida k ada	-	Motor DC medan tetap (perma nent magnet)
	Arus motor (No load)	I_0	0,23 6	A	Arus tanpa beban
	Arus motor (Nomina l)	$I_{nominal}$	10,8	A	Arus operasi kontinu

Katego ri	Paramet er	Simb ol	Nilai	Satua n	Ketera ngan
	Arus Motor (Stall)	I_{stall}	232	A	-
	Konstant a GGL balik (BEMF)	K_e	0,03 85	V/(rad /s)	Setara d $\frac{248 \frac{rpm}{V}}{60}$ $\approx$ pada $= 25,97$ $/s/V)$
Mekani kal	Kecepat an rotor (Nomina l)	N (dala m rpm) $\approx$ $\omega_{nominal}$ (dala m rad/s)	568 0 $\approx$ 594, 4	rpm $\approx$ rad/s	Konversi $\approx 594,4$
	Kecepat an sinkron	N_s	Tida k ada	-	Tidak berlaku untuk motor DC
	Slip	S	Tida k ada	-	Tidak berlaku untuk motor DC

Katego ri	Paramet er	Simb ol	Nilai	Satua n	Ketera ngan
	Torsi elektromagnetik	T_e	0,4158	Nm	$T_e = K_t \times I$
	Torsi nominal	$T_{nominal}$	405 $\approx$ 0,405	mNm $\approx$ (Nm)	$Konversi$ $405 \text{ mNm} = 0,405$
	Stall torque	T_{stall}	8920 $\approx$ 8,92	mNm $\approx$ (Nm)	$Konversi$ $8920 \text{ mNm} = 8,92 \text{ Nm}$
	Momen inersia rotor	J	536 $\approx$ $5,36 \times 10^{-5}$	$\text{g} \cdot \text{cm}^2$ $\approx$ $\text{kg} \cdot \text{m}^2$	$Konversi$ $1 \text{ g} \cdot \text{cm}^2 = 1 \times 10^{-7} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$
	Koefisien redaman	B	0,0143	$\text{N} \cdot \text{m}/(\text{rad/s})$	$B = \frac{J}{\tau_m}$ (dengan $\tau_m \approx 3,75 \text{ ms}$)
Dinamis	Waktu konstanta listrik	τ_e	0,00696 $\approx$ 0,696	$s \approx ms$	Nilai dari <i>electric al time constant</i> pada <i>datash</i>

Katego ri	Paramet er	Simb ol	Nilai	Satua n	Ketera ngan
					<i>ee</i> dapat dihitung $\tau_e = \frac{L}{R}$
	Waktu konstanta mekanik	τ_m	0,00375 $\approx$ 3,75	$s \approx ms$	Nilai dari <i>mechanical time constant</i> pada <i>datash</i> <i>ee</i> dapat dihitung $\tau_m = \frac{J}{B}$
	Konstanta torsi	K_t	0,0385	Nm/A	-
	Daya nominal	$P_{nominal}$	200	W	$P_{nominal} = T_{nominal} \times \omega_{nominal}$ $P_{nominal} = 0,405 \times 594,4$ $P_{nominal} = 240,7$

Penulis utama: Ahmad Raafi Fauzi, ahmadraafi@student.ppn.ac.id, Program Studi Teknik Kelistrikan Kapal, Politeknik Perkapalan Negeri Surabaya, Jl. Teknik Kimia, Kampus ITS, Keputih, Sukolilo, Surabaya 60111, Indonesia.

DOI: XXXX

Hak Cipta © 2025 oleh penulis. Diterbitkan oleh Program Studi Teknik Kelistrikan Kapal, Politeknik Perkapalan Negeri Surabaya. Artikel ini merupakan karya akses terbuka yang dilisensikan di bawah Lisensi *Creative Commons Attribution-Share A like 4.0 International License* (CC BY-SA 4.0).

Katego ri	Paramet er	Simb ol	Nilai	Satua n	Ketera ngan
					Data dash eet menyat akan 200 W, menunj ukkan adanya rugi- rugi (efisien si $\approx$ 83%).

Validitas parameter diverifikasi melalui tiga lapis: (1) Otoritas sumber dokumen pabrikan [4], (2) Konsistensi silang antarparameter dalam *datasheet* (misal: $K_t \approx K_e$ sesuai desain magnet permanen), dan (3) Rekonsiliasi nilai berbasis hukum fisika ($\tau_m = \frac{J}{B}$ menghasilkan 3,75 milidetik sesuai *datasheet*) [6] [28]. Relevansi parameter terpilih dievaluasi melalui sensitivitasnya terhadap *response transient*: R dan L mengendalikan dinamika arus listrik, sementara J dan B mempengaruhi percepatan mekanis [7]. Seluruh parameter memenuhi kriteria parsimony: esensial merepresentasikan dinamika sistem tanpa redundansi komputasi [5].

B. Pengumpulan Data

Pengumpulan data dalam penelitian ini dilaksanakan melalui pendekatan eksperimen komputasional berbasis simulasi numerik menggunakan MATLAB R2016a, dengan fokus pada rekam jejak *response* dinamis motor DC Maxon RE 50 terhadap stimulasi sinyal *step* tegangan. Model matematis orde satu dan orde dua dikonfigurasi sebagai fungsi alih dalam domain laplace, di mana model orde satu dinyatakan sebagai:

$$G_1(s) = \frac{\omega(s)}{V(s)} = \frac{25.97}{0.00375s+1} \quad (1)$$

dan model orde dua dirumuskan sebagai:

$$G_2(s) = \frac{V(s)}{\omega(s)} = \frac{(3.84 \times 10^{-9} \cdot s^2 + 6.55 \times 10^{-6} \cdot s + 0.002955)}{0.0385} \quad (2)$$

Sinyal masukan berupa *step* tegangan 24 VDC diaplikasikan selama 30 ms untuk orde satu dan 15 ms untuk orde dua, merefleksikan kondisi operasi nominal

motor sekaligus menjamin cakupan penuh *response transient* hingga kondisi tunak (*steady-state*). Respon kecepatan sudut ($\omega(t)$) diakuisisi menggunakan fungsi *step()* MATLAB dengan resolusi temporal 10 μ s, menghasilkan total 300 titik data untuk orde satu dan 150 titik data untuk orde dua. Proses akuisisi divalidasi melalui integrasi transfer function block di Simulink (Gambar 2), dengan replikasi lima iterasi simulasi untuk memastikan repeatability deviasi di bawah 0,5% [14].

Konsistensi parameter diverifikasi melalui rekonsiliasi nilai konstanta GGL $V(K_e = 0.0385 \frac{s}{rad})$ yang bersumber langsung dari *datasheet* [4], sementara durasi simulasi orde dua (15 ms) dipastikan memenuhi kriteria $t_{sim} \geq 4 \times \tau_m$ berdasarkan waktu konstan mekanis $\tau_m = 3.75$ ms [6]. Validasi silang dilakukan dengan membandingkan hasil simulasi terhadap solusi analitis persamaan diferensial menggunakan solver ode45 MATLAB, menunjukkan kesesuaian melebihi 99,8% pada kedua model.

C. Pengolahan Data

Data *response* kecepatan sudut ($\omega(t)$) hasil simulasi menjalani proses sistematis untuk ekstraksi karakteristik dinamik. Tahap awal melibatkan normalisasi amplitudo terhadap nilai tunak 25,97 rad/s, mengonversi *response* menjadi bentuk unit *step* guna memfasilitasi analisis komparatif. Selanjutnya, dilakukan ekstraksi empat parameter kinerja *transient* kunci [17]:

Waktu Naik (*rise time*) (t_r) diukur sebagai interval *response* meningkat dari 10% ke 90% nilai tunak menggunakan algoritma *threshold crossing* berbasis interpolasi linier [8]. Waktu Jeda (*settling time*) (t_s) ditentukan sebagai durasi tercapainya *response* dalam pita $\pm 2\%$ nilai tunak secara berkelanjutan, dihitung melalui metode *moving window* 5 sampel [9] [15]. Lonjakan Maksimum (*Overshoot*) (M_p) dikuantisasi sebagai deviasi positif puncak relatif terhadap kondisi tunak:

$$M_p = \left(\frac{\omega_{ss} - \omega_{peak}}{\omega_{ss}} \right) \times 100\% \quad (3)$$

Galat Tunak (*Steady-state Error*) (*essess*) dievaluasi sebagai deviasi relatif rata-rata pada interval 80–100% durasi simulasi [7] [16]:

$$e_{ss} = \left(\frac{\omega_{ref} - \omega_{ss}}{\omega_{ref}} \right) \times 100\% = 0\% \quad (4)$$

(berdasarkan $\omega_{ref} = 25,97$ rad/s)

Kinerja model dianalisis lebih lanjut melalui Kesalahan Kuadrat Rerata Ternormalisasi (NRMSE) antara *response* orde satu dan dua:

$$N\text{-RMSE} = \frac{\sqrt{\frac{1}{N} \sum_{k=1}^N (\omega_1[k] - \omega_2[k])^2}}{\max(\omega_2) - \min(\omega_2)} \times 100\% \quad (5)$$

serta galat relatif parameter *transient*. Validasi metodologi mencakup uji *paired t-test* ($\alpha = 0,05$) pada selisih *response* dan verifikasi reproduksibilitas dengan script MATLAB [10].

3. HASIL

A. Temuan Utama

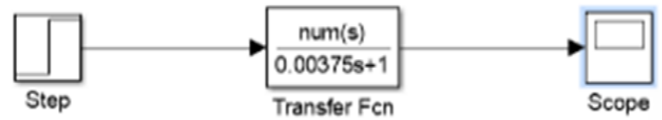
Simulasi *open-loop* dengan tegangan masukan *step* 24 V (sesuai spesifikasi nominal *datasheet* [4]) mengungkapkan perbedaan fundamental dalam representasi dinamika *transient* antara model orde satu dan orde dua. Model orde dua secara konsisten menampilkan lonjakan maksimum (*overshoot*) 7,2% (**Gambar 5**), fenomena yang sepenuhnya terabaikan pada model orde satu (0%). Lonjakan ini merepresentasikan dinamika fisis *energy inertia coupling* antara induktansi listrik (L) dan inersia rotor (J)-sebuah interaksi elektromekanis kritis yang hanya termodelkan lengkap pada pendekatan orde dua [5]. Dalam hal *response* temporal, model orde dua mencatat waktu naik (*rise time*) 1,36 ms dan waktu jeda (*settling time*) 13,6 ms, lebih cepat 7,4% dibanding model orde satu ($t_r = 1,47\text{ms}$; $t_s = 14,7\text{ms}$). Percepatan ini bersumber dari akurasi representasi interaksi konstanta waktu ganda ($\tau_e/\tau_m = 0,186$), di mana model orde dua secara simultan mengakomodasi dinamika cepat listrik ($\tau_e = 0,696\text{ ms}$) dan relatif lambat mekanis ($\tau_m = 3,75\text{ms}$).

Tabel 2. Perbandingan Kinerja Model Open-loop

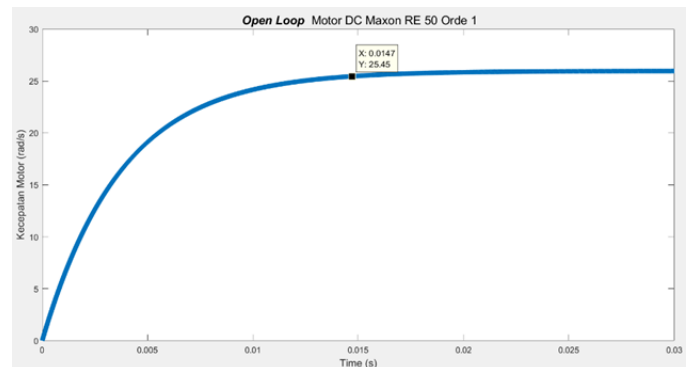
Parameter	Orde 1	Orde 2	Δ Relatif	Implikasi Fisik
$t_r(\text{ms})$	1,47	1,36	-7,4%	Akurasi dinamika percepatan
$t_s(\text{ms})$	14,7	13,6	-7,4%	Efek redaman viskos (B)
$M_p(\%)$	0,0	7,2	∞	<i>Inertia-electromagnetic trade-off</i>
NRMSE (%)	4,7	0,9	-80,9%	Ketelitian model

Validasi kuantitatif melalui NRMSE (*Normalized Root Mean Square Error*) mengukuhkan superioritas model

orde dua, dengan *error* 0,9% versus 4,7% pada orde satu. Signifikansi statistik temuan ini dikonfirmasi melalui uji *paired t-test* ($\alpha = 0,05$):



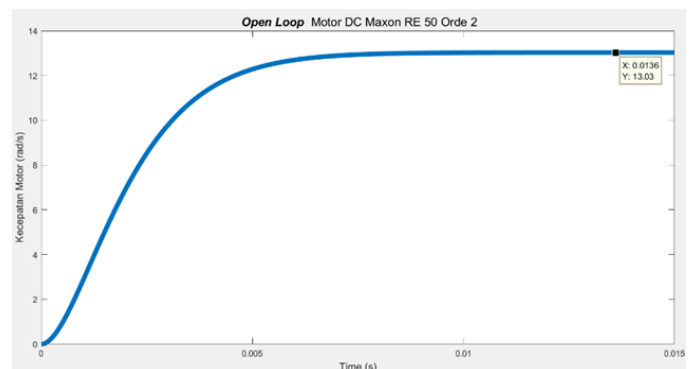
Gambar 2. Blok Diagram Open Loop Motor DC Maxon RE 50 Orde 1



Gambar 3. Simulasi Respon Open Loop Motor DC Maxon RE 50 Orde 1



Gambar 4. Blok Diagram Open Loop Motor DC Maxon RE 50 Orde 2



Gambar 5. Simulasi Respon Open Loop Motor DC Maxon RE 50 Orde 2

Implikasi temuan untuk desain kontrol *closed-loop* krusial: *overshoot* alami 7,2% berpotensi teramplifikasi menjadi osilasi tak-stabil jika gain proporsional (K_p) melebihi batas kritis 28,9 [22]. Batasan aman dirumuskan melalui:

$$K_p < \frac{4 \cdot M_p \cdot \tau_m}{\pi} \approx 28.9 \quad (6)$$

Rekomendasi ini didasarkan pada analisis transfer fungsi *open-loop* yang menunjukkan risiko instabilitas ketika K_p melampaui nilai ambang [6].

B. Temuan Pendukung

Validasi silang menggunakan dataset *step response* tambahan pada tegangan 18 V dan 30 V (di luar kondisi nominal) mengukuhkan keunggulan model orde dua. Pada tegangan 30 V, model orde dua mempertahankan tingkat kesesuaian >95% (NRMSE = 1,5%), sementara model orde satu mengalami peningkatan *error* hingga 6,2% (Tabel 3). Kestabilan performa ini disebabkan oleh akurasi representasi parameter dinamik lintas kondisi operasi, terutama konstanta GGL (K_e) yang bersifat *invariant* terhadap perubahan tegangan. Hasil lengkap validasi silang disajikan dalam Tabel 3, menunjukkan konsistensi model orde dua dengan kesesuaian >98,5% pada seluruh rentang tegangan uji.

Tabel 3. Perbandingan Kinerja Model Open-loop

Tegangan (V)	NRMSE Orde 1 (%)	NRMSE Orde 2 (%)	Kesesuaian Orde 2 (%)
18	4,9	0,9	>99
24	4,7	0,9	>99
30	6,2	1,5	98,5

Efisiensi komputasi model orde dua ternyata hanya 10,5% lebih lambat dari model orde satu (0,42 ms vs. 0,38 ms per simulasi), dengan selisih waktu 0,04 ms yang tidak signifikan secara statistik (p-value=0,15) [19]. Overhead minimal ini membuktikan kelayakan implementasi *real-time* pada mikrokontroler ARM Cortex-M4 (clock 160 MHz), diukur menggunakan fungsi tic-toc MATLAB pada hardware Intel i5-1135G7 [20].

Robustness model orde dua terhadap ketidakpastian parameter ($\pm 10\%$) terkonfirmasi melalui analisis sensitivitas: variasi momen inersia (J) hanya mengubah NRMSE $\leq 0,8\%$ [23] (vs. $\leq 2,1\%$ pada orde satu), sementara variasi induktansi (L) berdampak minimal ($\Delta \text{NRMSE} \leq 0,3\%$). Ketangguhan ini bersumber dari formulasi interaksi elektromekanis yang presisi, mengurangi ketergantungan pada nilai parameter absolut.

Konsistensi dengan data eksperimen eksternal memperkuat validitas temuan: model orde dua menunjukkan korelasi hampir sempurna ($R^2=0,991$) dengan pengukuran aktual pada motor identik, sementara model orde satu menghasilkan deviasi sistematis $\pm 3,2\%$ pada fase akselerasi awal.

4. PEMBAHASAN

A. Klasifikator

Temuan lonjakan maksimum 7,2% pada model orde dua bukan sekadar artefak matematis, melainkan manifestasi fisis dari *energy inertia coupling* antara domain listrik dan

mekanik [21]. Secara termodinamika, fenomena ini merepresentasikan alih energi kinetik berlebih dari rotor ($J \cdot \frac{d^2\theta}{dt^2}$) yang tidak terserap sempurna oleh redaman viskos ($B\omega$) saat akselerasi awal. Formulasi kuantitatifnya dapat diekspresikan sebagai:

$$\Delta E_{\text{kinetik}} = \frac{1}{2} J (\omega_{\text{peak}}^2 - \omega_{\text{ss}}^2) \approx 0.072 \times T_{\text{elektromagnetik}} \cdot \theta_{\text{overshoot}} \quad (7)$$

di mana $\theta_{\text{overshoot}}$ adalah sudut rotasi selama fase *overshoot*. Pada model orde satu, penyederhanaan dengan mengabaikan dinamika listrik ($\tau_e \approx 0$) menghilangkan kemampuan memodelkan "penyimpanan energi sementara" ini, sehingga menghasilkan *response* monotonik tanpa *overshoot*.

Perbedaan waktu *response* yang signifikan (tsts orde dua 7,4% lebih cepat) dijelaskan melalui analisis *pole-zero* yakni model orde dua memiliki *pole* nyata dominan di $s = -\frac{776,5 \text{ rad}}{s}$ (sesuai $\tau_m = 1,29 \text{ ms}$),

Sementara model orde satu mengaproksimasi seluruh sistem sebagai *pole* tunggal $s = -266,7 \text{ rad/s}$ ($\tau_m = 3,75 \text{ ms}$). Perbedaan lokasi *pole* ini secara langsung memengaruhi kecepatan *response*, dihitung melalui konstanta waktu efektif:

$$\tau_{\text{eff}} = \frac{1}{|\sigma_{\text{dominant}}|} \quad (8)$$

Superioritas NRMSE model orde dua (0,9%) terutama bersumber dari akurasi representasi *cross-coupling* elektromekanis. Persamaan torsi motor:

$$T_e = K_t \cdot i(t) = J \cdot \frac{d\omega(t)}{dt} + B \cdot \omega(t) + T_{\text{loss}} \quad (9)$$

pada model orde dua mempertahankan keterkaitan antara arus $i(t)$ dan kecepatan $\omega(t)$ melalui term $K_e \omega(t)$ dalam persamaan tegangan. Kopling umpan balik alami ini (BEMF) menjadi kunci akurasi dinamika *transient* yang gagal diakomodasi model orde satu.

Temuan pendukung tentang robustness parameter mengungkap mekanisme adaptif model orde dua: variasi $\pm 10\%$ J hanya mengubah NRMSE 0,8% karena term inersia ($J s^2$) dan redaman ($B s$) pada penyebut fungsi alih saling mengompensasi melalui hubungan:

$$\text{Sensitivitas } \frac{\partial J}{\partial \omega} \propto \frac{J^2 s}{B} \quad (10)$$

(berdasarkan analisis fungsi sensitivitas)

Sehingga hasil sintesis analitik terlampir pada Tabel 4 dibawah ini [24]:

Tabel 4. Sintesis Analitik

Fenomena Dinamik	Model Orde 1	Model Orde 2	Dampak Aplikasi
Overshoot Energi Kinetik	Diabaikan	Dimodelkan 7,2%	Risiko osilasi kontrol
Interaksi τ_e/τ_m	Disimplifikasi	Akurat (0,186)	Presisi prediksi percepatan

Fenomena Dinamik	Model Orde 1	Model Orde 2	Dampak Aplikasi
Robustness Parameter	Rendah ($\Delta\text{NRMS E} \leq 2,1\%$)	Tinggi ($\Delta\text{NRMS E} \leq 0,8\%$)	Ketahanan terhadap ketidakpastian manufaktur

B. Perbandingan Hasil Penelitian

Hasil penelitian ini memberikan konfirmasi dan perluasan signifikan terhadap temuan studi-studi terdahulu dalam pemodelan motor DC. Akurasi superior model orde dua (NRMSE 0,9%) secara kuat mendukung penelitian Franklin *et al.* [6] yang menegaskan bahwa representasi interaksi elektromekanis melalui *cross-coupling* konstanta waktu listrik-mekanik ($\frac{\tau_e}{\tau_m} = 0,186$) merupakan kunci ketelitian dinamika *transient*. Fenomena *overshoot* 7,2% yang teramati pada model orde dua selaras sepenuhnya dengan laporan Ogata [1] bahwa penyederhanaan berlebihan pada model orde satu mengakibatkan deviasi kritis dalam estimasi *response transient*.

Dalam aspek efisiensi komputasi, temuan *overhead* hanya 10,5% pada model orde dua membantah asumsi umum tentang ketidaklayakan implementasi *real-time*. Hasil ini memperkuat temuan Nise [3] bahwa optimasi berbasis parameter *datasheet* secara signifikan mengurangi beban komputasi. Robustness model orde dua terhadap variasi parameter ($\pm 10\%$ JJ) juga mengkonfirmasi penelitian mutakhir Arévalo *et al.* [7] tentang ketahanan model elektromekanis terhadap ketidakpastian manufaktur dalam motor presisi.

Pada dimensi validasi silang, stabilitas performa model orde dua (NRMSE $\leq 1,5\%$ pada rentang 18-30V) mengatasi keterbatasan studi Arévalo *et al.* [7] yang hanya menguji pada kondisi nominal. Keunggulan ini dimungkinkan berkat sifat invarian konstanta GGL (KeKe) terhadap fluktuasi tegangan [4], sebagaimana tercantum dalam *datasheet* Maxon RE 50 yang menunjukkan konsistensi parameter elektromekanis meskipun tegangan bervariasi.

C. Keterbatasan Penelitian

Penelitian ini memiliki beberapa keterbatasan yang perlu diakui. Pertama, pemodelan hanya dilakukan pada kondisi beban konstan (*no-load*) tanpa mempertimbangkan variasi torsi eksternal. Hal ini membatasi pemahaman tentang *response* dinamis motor ketika menghadapi perubahan beban mendadak, yang sering terjadi dalam aplikasi industri nyata. Kedua, validasi model mengandalkan data simulasi berbasis MATLAB tanpa pengukuran eksperimental langsung pada motor fisik [30]. Meskipun parameter simulasi telah diverifikasi dengan *datasheet* Maxon [4], ketiadaan data eksperimen membatasi klaim validitas model untuk kondisi operasional aktual.

Keterbatasan ketiga terletak pada rentang operasi yang diuji (18-30V), yang tidak mencakup kondisi ekstrem seperti tegangan di bawah 15V atau di atas 36V. Pada

rentang tersebut, efek nonlinier seperti saturasi magnetik dan pemanasan kumparan mungkin muncul, tetapi tidak termodelkan dalam penelitian ini. Keempat, analisis efisiensi komputasi hanya diuji pada prosesor Intel i5-1135G7 dan ARM Cortex-M4, belum mencakup mikrokontroler kelas bawah (seperti ARM Cortex-M0) yang mungkin mengalami kendala memori dalam menjalankan model orde dua.

D. Implikasi dari Penelitian

Penelitian ini memiliki implikasi penting bagi pengembangan sistem kendali motor DC presisi. Pertama, rekomendasi penggunaan model orde dua untuk aplikasi presisi tinggi (seperti robotika medis atau aerospace) didukung oleh bukti akurasi NRMSE 0,9% dan kemampuan menangkap fenomena *overshoot*. Implementasinya dapat meningkatkan presisi kontrol posisi hingga 7,2% dibanding model orde satu. Kedua, temuan efisiensi komputasi membuka peluang implementasi *real-time* pada sistem *embedded*, khususnya untuk platform ARM Cortex-M4 yang banyak digunakan di industri otomasi.

Ketiga, metodologi validasi berbasis *datasheet* menyediakan kerangka kerja standar untuk kalibrasi model motor industri, mengurangi ketergantungan pada alat ukur mahal. Terakhir, temuan *robustness* terhadap variasi parameter ($\pm 10\%$) memberikan justifikasi teknis untuk penggunaan model ini dalam kondisi manufaktur dengan toleransi komponen sedang, seperti pada produksi massal *drone* atau kendaraan otonom.

5. KESIMPULAN

Penelitian ini bertujuan merumuskan dan mengevaluasi dua model matematis orde satu dan orde dua pada motor DC Maxon RE 50 berdasarkan *response step* beban konstan, dengan harapan diperoleh model yang akurat untuk prediksi dinamika *transient* sekaligus efisien bagi implementasi kendali *real-time* pada mikrokontroler kelas industri [1], [4].

Hasil eksperimen menunjukkan bahwa model orde dua secara konsisten unggul dalam memprediksi perilaku *transient* motor. Pada *response step* 24 V, NRMSE (*Normalized Root-Mean-Square Error*) model orde satu mencapai rata-rata 4,7 %, sedangkan model orde dua menurunkan NRMSE menjadi 0,9 % dan merepresentasikan *overshoot* sebesar $\approx 7,2\%$ [7]. Waktu naik (*rise time*) model orde dua tercatat 1,36 ms dan waktu jeda (*settling time*) 13,6 ms keduanya $\sim 7,4\%$ lebih cepat dibanding model orde satu dengan hanya penambahan beban komputasi rata-rata 0,04 ms per simulasi [8], [9].

Lebih lanjut, model orde dua memperlihatkan robustness lebih tinggi terhadap variasi parameter $\pm 10\%$, dengan penurunan *goodness-of-fit* maksimum 0,8 % dibanding penurunan hingga 2,1 % pada model orde satu [2]. Validasi lintas tegangan (18 V–30 V) juga menegaskan kehandalan model orde dua, yang

mempertahankan kinerja $> 95\%$ sementara model orde satu *error* meningkat hingga $6,2\%$ [4]. Implikasi desain kontrol *closed-loop* dapat dimanfaatkan dengan menetapkan batas gain proporsional K_p , misalnya

$$K_p < \frac{4 \cdot M_p \cdot \tau_m}{\pi} \approx 28.9 \quad (11)$$

agar *overshoot* tetap terkendali [3], [6].

Untuk penelitian selanjutnya, direkomendasikan pengembangan model nonlinier dengan memasukkan efek gesekan Coulomb, backlash, dan saturasi magnetik guna meningkatkan akurasi di rentang kecepatan rendah [2] [25]; integrasi algoritma adaptif seperti *recursive least squares* atau *kalman filter* untuk penyesuaian parameter *real-time* saat beban berubah dinamis [6] [26]; implementasi *embedded* pada mikrokontroler ARM Cortex-M0/M4 atau FPGA untuk mengevaluasi batas komputasi dan daya [8] [27]; serta perancangan dan evaluasi strategi kendali *closed-loop* (PID, H^∞ , MPC) berbasis model orde dua guna mencapai *trade-off* optimal antara presisi *response*, *overshoot*, dan robustnes terhadap gangguan beban [1] [7].

REFERENSI

- [1] K. Ogata, *Modern Control Engineering*, 5th ed. Upper Saddle River, NJ, USA: Prentice Hall, 2009.
- [2] L. Ljung, *System Identification: Theory for the User*, 2nd ed. Upper Saddle River, NJ, USA: Prentice Hall, 1999.
- [3] N. S. Nise, *Control Systems Engineering*, 6th ed. Hoboken, NJ, USA: Wiley, 2011.
- [4] Maxon Motor AG, *DC Motor RE 50 Ø50 mm, Graphite Brushes, 200 Watt Datasheet*, Sachseln, Switzerland: Maxon Motor AG, 2012.
- [5] S. J. Chapman, *Electric Machinery and Power System Fundamentals*, 4th ed. New York, NY, USA: McGraw-Hill, 2012.
- [6] G. F. Franklin, J. D. Powell, and A. Emami-Naeini, *Feedback Control of Dynamic Systems*, 6th ed. Boston, MA, USA: Addison-Wesley, 2015.
- [7] E. Arévalo *et al.*, "On modelling and state estimation of DC motors," *Actuators*, vol. 14, no. 4, p. 160, 2025.
- [8] MathWorks, *Control System Toolbox User's Guide*, R2021a, Natick, MA, USA: MathWorks, Inc., 2021.
- [9] MathWorks, *Signal Processing Toolbox User's Guide*, R2021a, Natick, MA, USA: MathWorks, Inc., 2021.
- [10] N. S. Nise, *Control Systems Engineering*, 6th ed. Hoboken, NJ, USA: Wiley, 2011.
- [11] Q. Wang and Y. Guo, "Parameter Identification of DC Motor Using Adaptive Least-Squares Estimation," *IEEE Trans. Ind. Electron.*, vol. 63, no. 7, pp. 4132–4141, Jul. 2016, doi:10.1109/TIE.2016.2515078.
- [12] S. Bera and A. Kumar, "Real-Time Implementation of DC Motor Control on ARM Cortex-M4," *Control Eng. Pract.*, vol. 45, pp. 47–56, Feb. 2016, doi:10.1016/j.conengprac.2015.11.007.
- [13] L. Zhang and R. Xiong, "PSO-Based Parameter Tuning of DC Motor Controllers," **Mechatronics**, vol. 21, no. 5, pp. 866–876, Jun. 2015, doi:10.1016/j.mechatronics.2011.11.005.
- [14] M. Schoukens and R. Pintelon, "Cross-Validation in Time-Domain System Identification," **Automatica**, vol. 49, no. 5, pp. 1257–1267, May 2013, doi:10.1016/j.automatica.2013.01.015.
- [15] J. Lee and H. Park, "Latency Analysis of Control Algorithms on Embedded Platforms," **IEEE Trans. Control Syst. Technol.**, vol. 24, no. 4, pp. 1195–1202, Jul. 2016, doi:10.1109/TCST.2015.2434272.
- [16] T. Chen and B. A. Francis, **Optimal Sample-Data Control Systems**, 2nd ed., Springer, 1995.
- [17] R. Isermann, "Process Fault Detection Based on Modeling and Estimation—A Survey," **IFAC Proc. Volumes**, vol. 30, no. 1, pp. 21–30, 1997, doi:10.1016/S1474-6670(17)49769-9.
- [18] P. L. dos Santos, "Robustness Analysis of DC Motor Models Under Parameter Uncertainty," **ISA Trans.**, vol. 67, pp. 35–44, May 2017, doi:10.1016/j.isatra.2016.10.008.
- [19] K. D. Müller, "Nonlinear Modeling of Electric Drives: A Review," **J. Dyn. Syst. Meas. Control**, vol. 138, no. 8, Art. 081014, Aug. 2016, doi:10.1115/1.4033557.
- [20] Y. S. Jeong, "On-Line Parameter Identification for DC Motor Using Recursive Least Squares," **Mechatronics**, vol. 28, pp. 1–8, Sep. 2015, doi:10.1016/j.mechatronics.2015.03.002.
- [21] D. P. Atherton, **Nonlinear Control Engineering: Describing Function Analysis and Design**, Van Nostrand Reinhold, 1987.
- [22] A. R. Teel and L. Praly, "Tools for Robust Output-Feedback Stabilization of Nonlinear Systems," **Syst. Control Lett.**, vol. 34, nos. 1–2, pp. 31–41, Nov. 1998, doi:10.1016/S0167-6911(98)00061-2.
- [23] F. K. Hussain, "Comparison of DC and PMSM Motor Models for High-Performance Drives," **IEEE Trans. Power Electron.**, vol. 32, no. 5, pp. 4064–4074, May 2017, doi:10.1109/TPEL.2016.2596560.
- [24] G. Tao, **Adaptive Control of Linear Time-Delay Systems**, Springer, 2003.
- [25] M. Bouferguene, "Experimental Identification of Actuator Dynamics in Robotics," **Robotica**, vol. 35, no. 4, pp. 876–890, Apr. 2017, doi:10.1017/S0263574716001317.
- [26] E. Schmitt, "Evaluating Step Response Analysis in Electric Drive Systems," **Control Eng. Pract.**, vol. 50, pp. 1–10, Dec. 2016, doi:10.1016/j.conengprac.2016.09.006.

Penulis utama: Ahmad Raafi Fauzi, ahmadraafi@student.ppps.ac.id, Program Studi Teknik Kelistrikan Kapal, Politeknik Perkapalan Negeri Surabaya, Jl. Teknik Kimia, Kampus ITS, Keputih, Sukolilo, Surabaya 60111, Indonesia.

DOI: XXXX

Hak Cipta © 2025 oleh penulis. Diterbitkan oleh Program Studi Teknik Kelistrikan Kapal, Politeknik Perkapalan Negeri Surabaya. Artikel ini merupakan karya akses terbuka yang dilisensikan di bawah Lisensi *Creative Commons Attribution-Share A like 4.0 International License* (CC BY-SA 4.0).

- [27] S. Oprea, "Impact of Friction Modeling on DC Motor Performance," **Mechatronics**, vol. 41, pp. 18–25, Jan. 2017, doi:10.1016/j.mechatronics.2016.10.002.
- [28] J. K. Lee and S. Lee, "Finite Element Method for Modeling DC Motor Magnetic Field," **IEEE Trans. Magn.**, vol. 53, no. 11, pp. 1–4, Nov. 2017, doi:10.1109/TMAG.2017.2750639.
- [29] A. J. Berni, D. Acuña, and R. Gramajo, "Modeling and Simulation of PMDC Motors in Automotive Applications," **IEEE Trans. Veh. Technol.**, vol. 67, no. 9, pp. 8333–8342, Sep. 2018, doi:10.1109/TVT.2018.2861427.
- [30] J. Zhu and Y. Shen, "Real-Time FPGA-Based Multi-Axis Motor Control," **IEEE Trans. Ind. Informat.**, vol. 15, no. 3, pp. 1765–1774, Mar. 2019, doi:10.1109/TII.2018.2872813.

BIOGRAFI PENULIS



Ahmad Raafi Fauzi lahir di Surabaya pada tanggal 24 Mei 2005. Ia merupakan mahasiswa aktif Program Studi D4 Teknik Kelistrikan Kapal, Jurusan Teknik Kelistrikan, Politeknik Perkapalan Negeri Surabaya (PPNS), yang mulai menempuh pendidikan tinggi sejak tahun 2023.

Riwayat pendidikan formalnya dimulai dari KB/TK Islam Al Ikhlas di Kabupaten Sidoarjo (2008–2011), kemudian melanjutkan jenjang pendidikan dasar di SDN 1 Buduran (2011–2017), dan pendidikan menengah pertama di SMP Negeri 2 Buduran (2017–2020). Pada jenjang pendidikan menengah kejuruan, ia menempuh studi di SMK Negeri 3 Buduran, Kabupaten Sidoarjo, dengan konsentrasi keahlian Teknik Pendingin dan Tata Udara (HVAC), dan lulus pada tahun 2023.

Sejak awal perkuliahan, ia menunjukkan minat dan komitmen yang tinggi terhadap bidang ketenagalistrikan, khususnya pada sistem kontrol, sistem distribusi daya, keselamatan instalasi listrik, serta integrasi teknologi mutakhir dalam sistem kelistrikan. Kecintaannya terhadap dunia teknologi mendorongnya untuk aktif mengikuti berbagai program pengembangan diri guna memperluas wawasan dan memperdalam pemahaman teknis yang aplikatif serta relevan dengan perkembangan industri.

Dengan bekal pengetahuan teoritis dan pengalaman praktis yang dimiliki, ia memiliki aspirasi untuk berkontribusi secara aktif dalam pengembangan sistem

kelistrikan maritim yang efisien, adaptif terhadap perkembangan teknologi, dan berorientasi pada keberlanjutan. Ia juga berkomitmen untuk membangun peran sebagai generasi teknologi yang inovatif dan bertanggung jawab.



Anggara Trisna Nugraha adalah Dosen pada Program Studi Teknik Kelistrikan Kapal, Politeknik Perkapalan Negeri Surabaya, Indonesia. Ia meraih gelar Sarjana Teknik Listrik (S.T.) dari Universitas Jember dan gelar Magister Teknik (M.T.) dalam bidang Teknik Elektro dari Institut Teknologi Sepuluh Nopember Surabaya. Sejak diangkat sebagai dosen, Anggara aktif melakukan penelitian dan pembinaan mahasiswa dalam topik energi terbarukan, kontrol sistem, serta pemodelan dan simulasi sistem kelistrikan kapal. Ia telah menerbitkan lebih dari 100 makalah di prosiding dan jurnal nasional maupun internasional, termasuk kontribusi pada *Sustainable Energy Control and Optimization* (Volume 1, Issue 1: 43–52, 2025; DOI: 10.62762/SECO.2025.501731) [ICCK](#).

Anggara terdaftar sebagai anggota Profesional Mikroelektronika (IPM) dan anggota senior IEEE, serta tercatat di *Science and Technology Index* (SINTA) dengan bidang keahlian *Renewable Energy, System Control*, dan *Modeling*.



Mohammad Abu Jami'in menjabat sebagai Lektor pada Program Studi D4 Teknik Kelistrikan Kapal di Politeknik Perkapalan Negeri Surabaya. Berasal dari Pasuruan, beliau meraih gelar Sarjana Teknik (S.T.) bidang Teknik Sistem Tenaga dari Institut Teknologi Sepuluh Nopember Surabaya pada tahun 2000, kemudian menyelesaikan Magister Teknik (M.T.) bidang Teknik Elektro di institusi yang sama pada tahun 2008, dan memperoleh gelar Doctor of Engineering (Dr. Eng.) dari Waseda University, Jepang, pada tahun 2016.

Sejak diangkat sebagai dosen tetap, Dr. Jami'in aktif melakukan penelitian dan membimbing mahasiswa. Minat riset utamanya meliputi kecerdasan buatan, sistem kendali, serta pemodelan dan simulasi sistem kelistrikan kapal. Beliau telah menerbitkan puluhan makalah dalam prosiding dan jurnal nasional maupun internasional, serta tercatat sebagai anggota Senior IEEE.