

DAFTAR ISI

HALAMAN PERNYATAAN.....	ii
HALAMAN PENGESAHAN.....	iii
SURAT KETERANGAN SELESAI PENULISAN SKRIPSI	iv
KATA PENGANTAR.....	v
ABSTRAK	vii
ABSTRACT	viii
DAFTAR ISI.....	ix
DAFTAR GAMBAR.....	xi
DAFTAR TABEL	xiii
BAB I PENDAHULUAN.....	1
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Rumusan Masalah	2
1.3 Tujuan Penelitian.....	3
1.4 Batasan Masalah.....	3
1.5 Sistematika Penulisan.....	3
BAB II TINJAUAN PUSTAKA.....	4
2.1 Penelitian Terdahulu	4
2.2 Pemodelan dan Simulasi	5
2.3 Mobil Listrik	6
2.3.1. Jenis Kendaraan Mobil Listrik Secara Umum	6
2.3.2. Sejarah <i>All Electric</i> atau <i>Battery Electric Vehicle</i> (BEV).....	7
2.3.3. Sejarah dari <i>Hybrid Electric Vehicle</i> (HEV).....	7
2.4 Dinamika Kendaraan.....	7
2.4.1 Gaya Hambat Aerodinamika (<i>Aerodynamic Force</i>)	8
2.4.2 Gaya Hambat <i>Rolling</i> (<i>Rolling Resistance</i>)	9
2.4.3 <i>Gravitational Force</i>	9
2.4.4 Akselerasi Kendaraan.....	10
2.4.6 Kondisi Deselerasi.....	11
2.5 <i>MATLAB/Simulink</i>	11
BAB III METODOLOGI PENELITIAN	14
3.1 Waktu dan Tempat Penelitian	14
3.2 Alat yang Digunakan.....	14
3.3 Metode Penelitian.....	14

3.4.1 Tahapan Persiapan.....	15
3.4.3 Tahapan Pengujian	16
3.5 Diagram Alir Penelitian	16
3.5.1 Identifikasi Parameter dan Variabel.....	17
3.5.2 Identifikasi Permasalahan.....	17
3.5.3 Studi Literatur	18
3.5.4 Pemodelan dan Simulasi	18
3.5.5 Verifikasi dan Validasi.....	18
3.5.6 Analisis dan Pembahasan	18
3.5.7 Kesimpulan dan Saran.....	19
BAB IV HASIL DAN PEMBAHASAN	20
4.1 Pemodelan Mobil Kapuas 2 Menggunakan <i>Software MATLAB/Simulink</i>	20
4.1.1 Pemodelan Gaya Traksi dan Daya Traksi Mobil Kapuas 2	20
4.1.2 Pemodelan Energi yang Dibutuhkan.....	25
4.1.3 Verifikasi dan Validasi Pemodelan	25
4.2 Analisis Metode Berkendara	27
4.2.1 Metode Berkendara Konstan	28
4.2.2 Metode Berkendara <i>Stop and Go</i>	30
4.3 Pembahasan.....	33
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN	36
5.1 Kesimpulan.....	36
5.2 Saran.....	37
DAFTAR PUSTAKA	38
LAMPIRAN.....	39