

Sistem pengendali ketinggian detektor pada fantom air

Fransisca Yulia Dimitri, author

Deskripsi Lengkap: <https://lib.ui.ac.id/detail?id=20181646&lokasi=lokal>

Abstrak

Pada fantom air dibuat mekanik sistem pengendali ketinggian detektor menggunakan motor DC sebagai penggerak detektor dengan metode pengendalian proporsional. Penentuan ketinggian detektor menggunakan PC (LabView). Drat ulir yang digunakan terbuat dari besi dan sensor rotary encoder menghasilkan pulsa 8026 cacahan untuk 1mm. Alat ini telah diuji mampu bergerak sejauh 200 mm dengan hasil yang mendekati setpoint dan didapat error yang paling besar adalah 9 cacahan. Hasil PDD menggunakan fantom air ini mendekati nilai PDD acuan dengan akurasi yang paling besar adalah 99.43% dan standar deviasi 0.05%