

Pengendali posisi berbasis PC

Harbhanu Prima Saloka, author

Deskripsi Lengkap: <https://lib.ui.ac.id/detail?id=20460869&lokasi=lokal>

Abstrak

Telah dibuat "Rancang Bangun Mekanik Pengendali Posisi" dengan menggunakan suatu penggerak berupa motor dc yang dapat dikendalikan melalui suatu sistem yang terhubung dengan PC. Adapun pengkonversian yang dilakukan dari pergeseran secara linier yaitu dengan menggunakan dua buah batang besi stenleis tanpa drat. Pada motor dc ini terdapat suatu sensor yang berupa shaft encoder yang digunakan sebagai up/down counter (pencacah) dimana pada sensor ini menghasilkan suatu pulsa sebesar 400 dan pada setiap satu putaran motor dc ini menempuh jarak sebesar 10 cm. Adapun range jarak yang digunakan, yaitu pada range 10 cm-95 cm. Pada jarak maksimum, sensor shaft encoder ini dapat menghasilkan cacahan pulsa sebesar 4000. Sedangkan untuk mengatur kecepatan dari motor dc ini digunakan suatu metode PWM (Pulse Width Modulation). Komunikasi yang digunakan pada sistem ini adalah komunikasi paralel antara PC dengan hardware yang digunakan