

SIMULASI KEMUDI KAPAL DENGAN MEMBANDINGKAN ANTARA SENSOR INCREMENTAL ROTARY ENCODER DAN SENSOR INFRARED TERHADAP AKURASI DERAJAT DAN KECEPATAN RESPON

| | |
|---|--|
| SENTRA KI POLIMARIN Jl. Pawiyatan Luhur I /1 Bendan Duwur Semarang 50233 Telepon: 024-86457895 Whatsapp: +6285727817516 Email: sentraki@polimarin.ac.id | |
| Nama Produk | : SIMULASI KEMUDI KAPAL DENGAN MEMBANDINGKAN ANTARA SENSOR INCREMENTAL ROTARY ENCODER DAN SENSOR INFRARED TERHADAP AKURASI DERAJAT DAN KECEPATAN RESPON |
| Nama Pencipta | : Arif Rakhman Suharso; Khaeroman; Widar Bayu Wantoro; Amthori Anwar; Noviarianto; Hero Budi Santoso; Heri Kiswanto; Purwanto; Gunawan Budi Santoso; Ari |
| Nomor Sertifikat | : |
| Kategori | : Paten |
| Pemegang Hak Cipta | : |
| Gambar |  |
| Tanggal input | : 2023-12-07 07:41:14 |
| Terakhir update | : 2023-12-07 14:44:31 |
| Deskripsi: | |
| Invensi ini dibuat untuk membandingkan tingkat akurasi antara sensor incremental rotary encoder dengan sensor infrared yang digunakan untuk mendeteksi putaran derajat kemudi kapal sesuai dengan 10 aturan Solas 74. Sistem kemudi ini menggunakan hardware arduino untuk mengolah data dari sensor dan software visual basic 6 untuk menampilkan hasil simulasi. Sementara Arduino Ide digunakan untuk menampilkan data hasil pengiriman data oleh arduino melalui komunikasi serial USB. | |

Invensi ini dibuat untuk membandingkan tingkat akurasi antara sensor incremental rotary encoder dengan sensor infrared yang digunakan untuk mendeteksi putaran derajat kemudi kapal sesuai dengan 10 aturan Solas 74. Sistem kemudi ini menggunakan hardware arduino untuk mengolah data dari sensor dan software visual basic 6 untuk menampilkan hasil simulasi. Sementara Arduino Ide digunakan untuk menampilkan data hasil pengiriman data oleh arduino melalui komunikasi serial USB.