

Tabel 5. Sampel ke1 pengujian keakuratan sistem

No. Percobaan	Sumbu yang diperintah	Input Perpindahan (cm)	Perpindahan pengukuran (cm)	Persentase error \pm (%)
1	Sumbu X	1	1.08	8%
2		2	2.0	0%
3		3	3.0	0%
4		4	3.92	2%
5		5	5.0	0%
6		6	6	0%
1	Sumbu Z	1	0.92	8%
2		2	2.0	0%
3		3	2.9	3.3%
4		4	4.0	0%
5		5	5.05	1%
6		6	5.9	1.6%

Tabel 6. Sampel ke 2 pengujian keakuratan sistem

No. Percobaan	Sumbu yang diperintah	Input Perpindahan (cm)	Perpindahan pengukuran (cm)	Persentase error \pm (%)
1	Sumbu X	1	1.0	0%
2		2	1.7	15%
3		3	2,89	4%
4		4	3.8	5%
5		5	4.7	6%
6		6	5.9	2%
1	Sumbu Z	1	0.9	8%
2		2	1.83	8.5%
3		3	2.80	6.66%
4		4	3.97	0.75%
5		5	4.98	0.4%
6		6	5.52	13%

Tabel 7. Sampel 3 pengujian keakuratan sistem

No. Percobaan	Sumbu yang diperintah	Input Perpindahan (cm)	Perpindahan pengukuran (cm)	Persentase error \pm (%)
1	Sumbu X	1	1.0	0%
2		2	2.0	0%
3		3	3.1	3.33%
4		4	4.0	0%
5		5	5.1	2%
6		6	6.0	0%
1	Sumbu Z	1	0.88	3%
2		2	1.85	7.5%
3		3	2.95	1.66%
4		4	3.8	5%
5		5	4.80	4%
6		6	5.90	1.66%

Tabel 8. Sampel 4 pengujian keakuratan sistem

No. Percobaan	Sumbu yang diperintah	Input Perpindahan (cm)	Perpindahan pengukuran (cm)	Persentase error \pm (%)
1	Sumbu X	1	0.98	0.2%
2		2	2.0	0%
3		3	3.1	3.33%
4		4	4.0	0%
5		5	5.1	2%
6		6	6.0	0%
1	Sumbu Z	1	0.9	3%
2		2	1.85	7.5%
3		3	2.95	1.66%
4		4	3.8	5%
5		5	4.80	4%
6		6	5.90	1.66%

Tabel 9. Sampel 5 pengujian keakuratan sistem

No. Percobaan	Sumbu yang diperintah	Input Perpindahan (cm)	Perpindahan pengukuran (cm)	Persentase error \pm (%)
1	Sumbu X	1	0.98	0.2%
2		2	2.0	0%
3		3	3.1	3.33%
4		4	4.0	0%
5		5	5.1	2%
6		6	6.0	0%
1	Sumbu Z	1	0.98	3%
2		2	1.85	7.5%
3		3	2.95	1.66%
4		4	3.8	5%
5		5	4.80	4%
6		6	5.90	1.66%

LAMPIRAN