

Lampiran Kodingan

```
/** Deklarasi servo ****/ #include<Servo.h>

Servo myservo1; Servo myservo2;
Servo myservo3; Servo myservo4;
Servo myservo5;

/----- setting sudut awal servo standby -----
int posisi_awal_myservo1 = 0; int posisi_awal_myservo2 = 90; int
posisi_awal_myservo3 = 90; int posisi_awal_myservo4 = 70; int
posisi_awal_myservo5 = 40;

int nilai_servo1; int nilai_servo2; int nilai_servo3; int nilai_servo4; int
nilai_servo5;

/** Deklarasi lcd i2c ****/ #include <Wire.h>

#include <LiquidCrystal_I2C.h> LiquidCrystal_I2C lcd(0x27, 16, 2);

/** Deklarasi relay pin ****/ #define relay_Me A4

/** Deklarasi button pin ****/ #define button_kiyo 8
#define button_diah 9
#define button_sherlly 10
#define button_stop 11

#define btS digitalRead(10) #define btK digitalRead(8) #define btD digitalRead(9)
#define bt_stop digitalRead(11)

/** Deklarasi Sensor Ultrasonik ****/ int trig = 30;
int echo = 32;

long durasi, jarak; // membuat variabel durasi dan jarak

/** Receiver Raspi ****/ #define putih digitalRead (22)
#define kuning digitalRead (24)
#define hijau digitalRead (26)
#define merah digitalRead (28) #define biru digitalRead (30)

***** Persegi Merah *****

int move_Merah() {
```

```

//turun

gerak_servo(myservo2, 90, 60); gerak_servo(myservo3, 90, 70);
posisi_awal_myservo2 = 60; posisi_awal_myservo3 = 70; delay(300);
gerak_servo(myservo5, 40, 90); posisi_awal_myservo5 = 90; delay(500);

//naik

gerak_servo(myservo2, 60, 90); gerak_servo(myservo3, 70, 90);
posisi_awal_myservo2 = 90; posisi_awal_myservo3 = 90; delay(300);

//geser

gerak_servo(myservo1, 2, 60); posisi_awal_myservo1 = 60; delay(300);
gerak_servo(myservo3, 90, 110); gerak_servo(myservo2, 90, 50);
posisi_awal_myservo3 = 110; posisi_awal_myservo2 = 50; delay(300);
gerak_servo(myservo5, 90, 40); posisi_awal_myservo5 = 40; delay(300);
gerak_servo(myservo2, 50, 90); gerak_servo(myservo3, 110, 90);
posisi_awal_myservo2 = 90; posisi_awal_myservo3 = 90; delay(300);
gerak_servo(myservo1, 60, 0); posisi_awal_myservo1 = 0;

}delay(1000);

***** Persegi Kuning ***** int move_Kuning() {

//turun

gerak_servo(myservo2, 90, 60); gerak_servo(myservo3, 90, 70);
posisi_awal_myservo2 = 60; posisi_awal_myservo3 = 70; delay(300);
gerak_servo(myservo5, 40, 90); posisi_awal_myservo5 = 90; delay(500);

//naik

gerak_servo(myservo2, 60, 90); gerak_servo(myservo3, 70, 90);
posisi_awal_myservo2 = 90; posisi_awal_myservo3 = 90; delay(300);

//geser

gerak_servo(myservo1, 0, 75); posisi_awal_myservo1 = 75; delay(300);
gerak_servo(myservo2, 90, 60); posisi_awal_myservo2 = 60; delay(300);
gerak_servo(myservo5, 90, 40); posisi_awal_myservo5 = 40; delay(300);
gerak_servo(myservo2, 60, 90); posisi_awal_myservo2 = 90; delay(300);
gerak_servo(myservo1, 75, 0); posisi_awal_myservo1 = 0;

}delay(1000);

***** Persegi Hijau ***** int move_Hijau() {

//turun

```

```

gerak_servo(myservo2, 90, 60); gerak_servo(myservo3, 90, 70);
posisi_awal_myservo2 = 60; posisi_awal_myservo3 = 70; delay(300);
gerak_servo(myservo5, 40, 90); posisi_awal_myservo5 = 90; delay(500);

//naik

gerak_servo(myservo2, 60, 90); gerak_servo(myservo3, 70, 90);
posisi_awal_myservo2 = 90; posisi_awal_myservo3 = 90; delay(300);

//geser

gerak_servo(myservo1, 0, 100); posisi_awal_myservo1 = 100; delay(300);
gerak_servo(myservo2, 90, 60); posisi_awal_myservo2 = 60; delay(300);
gerak_servo(myservo5, 90, 40); posisi_awal_myservo5 = 40; delay(300);

gerak_servo(myservo2, 60, 90); posisi_awal_myservo2 = 90; delay(300);
gerak_servo(myservo1, 100, 0); posisi_awal_myservo1 = 0;

}delay(1000);

***** Persegi Biru ***** int move_Biru() {

//turun

gerak_servo(myservo2, 90, 60); gerak_servo(myservo3, 90, 70);
posisi_awal_myservo2 = 60; posisi_awal_myservo3 = 70; delay(300);
gerak_servo(myservo5, 40, 90); posisi_awal_myservo5 = 90; delay(500);

//naik

gerak_servo(myservo2, 60, 90); gerak_servo(myservo3, 70, 90);
posisi_awal_myservo2 = 90; posisi_awal_myservo3 = 90; delay(300);

//geser

gerak_servo(myservo1, 0, 125); posisi_awal_myservo1 = 125; delay(300);
gerak_servo(myservo3, 90, 110); gerak_servo(myservo2, 90, 50);
posisi_awal_myservo3 = 110; posisi_awal_myservo2 = 50; delay(300);
gerak_servo(myservo5, 90, 40); posisi_awal_myservo5 = 40; delay(300);
gerak_servo(myservo2, 50, 90); gerak_servo(myservo3, 110, 90);
posisi_awal_myservo2 = 90; posisi_awal_myservo3 = 90; delay(300);
gerak_servo(myservo1, 125, 0); posisi_awal_myservo1 = 0;

}delay(1000);

===== =====

int gerak_servo(Servo servo, int mulai, int selesai) {

```

```
if (mulai < selesai) {  
    for (int i = mulai; i < selesai; i++) {  
        servo.write(i); } } delay(20);  
else {  
    for (int i = mulai; i > selesai; i--) {  
        servo.write(i); } } } delay(20);  
  
int standby() { myservo1.write(posisi_awal_myservo1);  
myservo2.write(posisi_awal_myservo2); myservo3.write(posisi_awal_myservo3);  
myservo4.write(posisi_awal_myservo4);  
myservo5.write(posisi_awal_myservo5);  
-----/ #include "hardware.h"  
  
void setup() { Serial.begin(9600); hardwareSet();  
} // lcdReady();  
  
void loop() { move_H(); move_K(); move_B();  
} move_M();
```



KEMENTERIAN PENDIDIKAN DAN KEBUDAYAAN
POLITEKNIK NEGERI SRIWIJAYA

Jalan Srijaya Negara, Palembang 30139
Telp. 0711-353414 Fax. 0711-355918

Website : www.polisriwijaya.ac.id E-mail : info@polisri.ac.id



LEMBAR KONSULTASI LAPORAN AKHIR

Nama Mahasiswa : Rizki Oktaviani

Nim : 061930701605

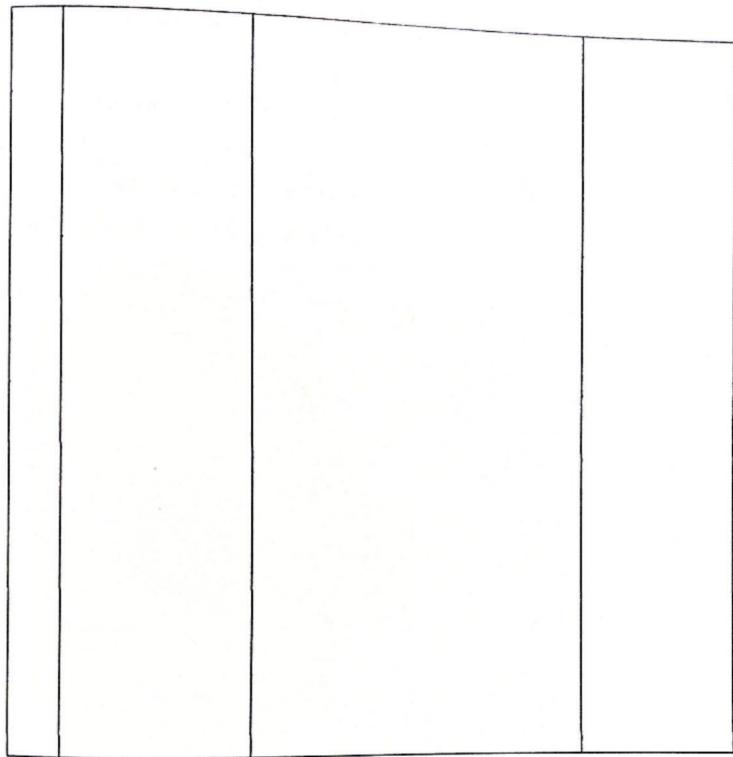
Jurusan/Program Studi : Teknik Komputer / Diploma III

Dosen Pembimbing I : Herlambang Saputra, M.Kom, Ph.D

No	Tanggal Konsultasi	Uraian Konsultasi	Paraf Pembimbing
1.	22 - 2 - 2022 .	Ace & Rizki	
2.	30 - 3 - 2022 .	Rent: Bab I	
3.	5 - 4 - 2022 .	Rent: Bab I	
4.	7 - 4 - 2022 .	Rent: Bab I	
5.	14 - 4 - 2022 .	Ace Bab I & Rev. Bab II	
6.	18 - 4 - 2022	Rent: Bab II	
7.	20 - 4 - 2022	Rent: Bab II	
8.	26 - 4 - 2022	Ao Bab II	
9.	9 - 5 - 2022	Rent: Bab III	
10.	7 - 5 - 2022	Rent: Bab III	
11.	30 - 5 - 2022	Rent: Bab III	
12.	3 - 6 - 2022	Ace Bab III	
13.	18 - 7 - 2022	Rent: Bab IV	
14.	19 - 7 - 2022	Rent: Bab IV	
15.	20 - 7 - 2022	Ace Bab III & Rev. Bab IV	
16.	20 - 7 - 2022	Ace Bab IV Rekomendasi: Ufa .	



Dipindai dengan CamScanner



Palembang, Maret 2022
Mengetahui,
Ketua Jurusan Teknik Komputer



Azwardi, S.T., M.T.
NIP. 197005232005011004



Dipindai dengan CamScanner

<p>KEMENTERIAN PENDIDIKAN DAN KEBUDAYAAN POLITEKNIK NEGERI SRIWIJAYA Jalan Sriwijaya Negara, Palembang 30139 Telp. 0711-353414 Fax. 0711-355918 Website : www.polisiwijaya.ac.id E-mail : info@polsri.ac.id</p>	
LEMBAR KONSULTASI LAPORAN AKHIR	

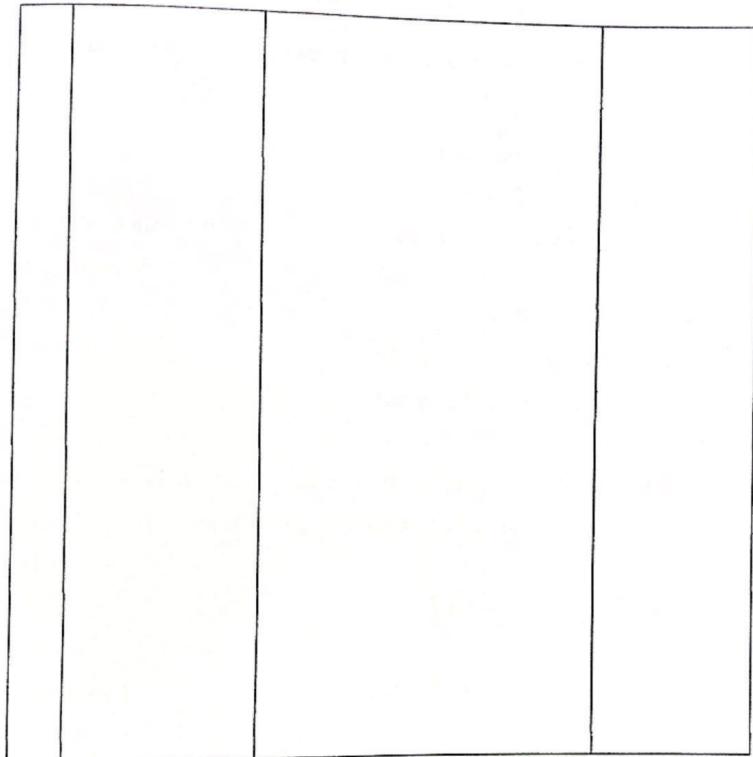
Nama Mahasiswa : Rizki Oktaviani

Nim : 061930701605

Jurusan/Program Studi : Teknik Komputer / Diploma III

Dosen Pembimbing II : Ikhtison Mekongga, ST., M.Kom

No	Tanggal Konsultasi	Uraian Konsultasi	Paraf Pembimbing
1.	22 - 2 - 2022	ACC judul	
2.	5 - 4 - 2022	Revisi Bab I	
3.	26 - 4 - 2022	Revisi Bab II	
4.	28 - 4 - 2022	ACC Bab II / I	
5.	30 - 5 - 2022	Revisi Bab III	
6.	4 - 6 - 2022	ACC Bab III	
7.	19 - 7 - 2022	Revisi Bab IV	
8.	21 - 7 - 2022	ACC Bab IV	
9.	21 - 7 - 2022	Revisi Bab V / ACC V	
10	22 - 7 - 2022	Rekomendasi	



Palembang, Maret 2022
Mengetahui,
Ketua Jurusan Teknik Komputer

A handwritten signature in black ink, appearing to read "Azwardi".

Azwardi, S.T., M.T.
NIP. 197005232005011004



Dipindai dengan CamScanner

Rancang Bangun *Arm Robot Pemilah Jenis Logam Berdasarkan Warna*
Logam Menggunakan *Image Processing* dan Sensor Ultrasonik



Telah diuji dan dipertahankan di depan dewan penguji pada sidang
Laporan Akhir pada Kamis, 28 Juli 2022

Ketua Dewan Penguji

Tanda Tangan

Ema Laila, S.Kom.,M.Kom.
NIP. 197703292001122002

A handwritten signature in black ink, appearing to read "Ema Laila". It is placed over a dotted line.

Anggota Dewan Penguji

Slamet Widodo, S.Kom., M.Kom.
NIP. 197305162002121001

A handwritten signature in black ink, appearing to read "Slamet Widodo". It is placed over a dotted line.

Isnainy Azro, S.Kom., M.Kom.
NIP. 197310012002122002

A handwritten signature in black ink, appearing to read "Isnainy Azro". It is placed over a dotted line.

Ikhthison Mekongga, S.Kom., M.Kom.
NIP. 197705242000031002

A handwritten signature in black ink, appearing to read "Ikhthison Mekongga". It is placed over a dotted line.

Adi Sutrisman, S.Kom., M.Kom.
NIP. 197503052001121005

A handwritten signature in black ink, appearing to read "Adi Sutrisman". It is placed over a dotted line.

Palembang, Agustus 2022
Mengetahui,
Ketua Jurusan Teknik Komputer

A large, handwritten signature in black ink, appearing to read "Azwardi". It is placed over a dotted line.

Azwardi, S.T., M.T.
NIP. 197005232005011004



Dipindai dengan CamScanner



REKOMENDASI UJIAN LAPORAN AKHIR (LA)

Pembimbing Laporan Akhir memberikan rekomendasi kepada,

Nama	:	Rizki Oktaviani
NIM	:	061930701605
Jurusan/Program Studi	:	Teknik Komputer / D3 Teknik Komputer
Judul Laporan Akhir	:	Rancang Bangun <i>Arm</i> Robot Pemilah Jenis Logam Berdasarkan Warna Logam Menggunakan <i>Image Processing</i> dan Sensor Ultrasonik

Mahasiswa tersebut telah memenuhi persyaratan dan dapat mengikuti Ujian Laporan Akhir (LA) pada Tahun Akademik 2021/2022.

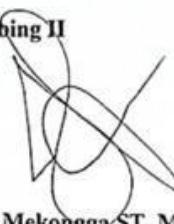
Palembang, 20 Juli 2022

Pembimbing I



Herlambang Saputra, Ph.D
NIP. 198103182008121002

Pembimbing II



Ikhtison Mekongga, ST.,M.Kom
NIP. 197705242000031002



Dipindai dengan CamScanner



REVISI LAPORAN AKHIR (LA)

Ruang : 2 (Dua)
Dosen Penilai : Ema Laila, S.Kom.,M.Kom
Nama Mahasiswa : Rizki Oktaviani
NIM : 061930701605
Jurusan/Program Studi : Teknik Komputer / D3-Teknik Komputer
Judul Laporan Akhir : Rancang Bangun *Arm* Robot Pcmilah Jenis Logam
Berdasarkan Warna Logam Menggunakan *Image Processing* Dan Sensor Ultrasonik.

No	Uraian Revisi	Paraf

Palembang, 28 Juli 2022

Dosen Penilai,

(Ema Laila, S.Kom.,M.Kom)



Dipindai dengan CamScanner



Ruang : 2 (Dua)
Dosen Penilai : Isnainy Azro,M.Kom
Nama Mahasiswa : Rizki Oktaviani
NIM : 061930701605
Jurusan/Program Studi : Teknik Komputer / D3-Teknik Komputer
Judul Laporan Akhir : Rancang Bangun *Arm* Robot Pemilah Jenis Logam Berdasarkan Warna Logam Menggunakan *Image Processing* Dan Sensor Ultrasonik.

No	Uraian Revisi	Paraf
1	Revisi: Sama dengan dosen lain	

Palembang, 20 Juli 2022

Dosen Penilai,

(Isnainy Azro,M.Kom)



Dipindai dengan CamScanner



REVISI LAPORAN AKHIR (LA)

Ruang : 2 (Dua)
Dosen Penilai : Slamet Widodo,M.Kom
Nama Mahasiswa : Rizki Oktaviani
NIM : 061930701605
Jurusan/Program Studi : Teknik Komputer / D3-Teknik Komputer
Judul Laporan Akhir : Rancang Bangun *Arm* Robot Pemilah Jenis Logam Berdasarkan Warna Logam Menggunakan *Image Processing* Dan Sensor Ultrasonik.

No	Uraian Revisi	Paraf

Palembang, 28 Juli 2022

Dosen Penilai,

(Slamet Widodo,M.Kom)



Dipindai dengan CamScanner



Ruang : 2 (Dua)
Dosen Penilai : Ikhthison Mekongga,ST,M.Kom
Nama Mahasiswa : Rizki Oktaviani
NIM : 061930701605
Jurusian/Program Studi : Teknik Komputer / D3-Teknik Komputer
Judul Laporan Akhir : Rancang Bangun *Arm* Robot Pemilah Jenis Logam
Berdasarkan Warna Logam Menggunakan *Image Processing* Dan Sensor Ultrasonik.

No	Uraian Revisi	Paraf
	Formasi penulisan	

Palembang, 20 Juli 2022

Dosen Penilai,

(Ikhthison Mekongga,ST,M.Kom)



Dipindai dengan CamScanner



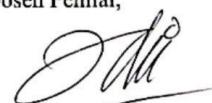
REVISI LAPORAN AKHIR (LA)

Ruang : 2 (Dua)
Dosen Penilai : Adi Sutrisman,M.Kom
Nama Mahasiswa : Rizki Oktaviani
NIM : 061930701605
Jurusan/Program Studi : Teknik Komputer / D3-Teknik Komputer
Judul Laporan Akhir : Rancang Bangun *Arm* Robot Pemilah Jenis Logam
Berdasarkan Warna Logam Menggunakan *Image Processing* Dan Sensor Ultrasonik.

No	Uraian Revisi	Paraf
1	Tambahkan Lampiran.	Okti

Palembang, 28 Juli 2022

Dosen Penilai,



(Adi Sutrisman, M.Kom)



Dipindai dengan CamScanner



KEMENTERIAN PENDIDIKAN DAN KEBUDAYAAN,
RISET DAN TEKNOLOGI
POLITEKNIK NEGERI SRIWIJAYA
Jalan Sriwijaya Negara, Palembang 30139
Telp. 0711-353414 fax. 0711-355918
Website :www.polsri.ac.id E-mail : info@polsri.ac.id



LEMBAR PELAKSANAAN REVISI LAPORAN AKHIR (LA)

Mahasiswa berikut,

Nama : Rizki Oktaviani

NIM : 061930701605

Jurusan/Program Studi : Teknik Komputer/DIII-Teknik Komputer

Judul Laporan Akhir : Rancang Bangun *Arm* Robot Pemilah Jenis Logam Berdasarkan Warna
Logam Menggunakan *Image Processing* dan Sensor Ultrasonik

Telah melaksanakan revisi terhadap Laporan Akhir (LA) yang diseminarkan pada hari Kamis tanggal 28 bulan Juli tahun 2022. Pelaksanaan revisi terhadap Laporan Akhir tersebut telah disetujui oleh Dosen Penilai yang memberikan revisi:

No.	Komentar	Nama Dosen Penilai	Tanggal	Tanda Tangan
1.	OK	Ema Laila, S.Kom., M.Kom	Agustus 2022	
2.	AC	Slamet Widodo, S.Kom., M.Kom	Agustus 2022	
3.		Isnainy Azro, M.Kom	Agustus 2022	
4.		Ikhthison Mekongga, S.T., M.Kom	Agustus 2022	
5.	OK	Adi Sutrisman, S.Kom., M.Kom	Agustus 2022	

Palembang, 8 Agustus 2022

Ketua Penilai **

(Ema Laila, S.Kom., M.Kom.)
NIP. 197703292001122002

Catatan:

* Dosen penilai yang memberikan revisi saat seminar Laporan Akhir.

**) Dosen penilai yang ditugaskan sebagai Ketua Penilai saat seminar Laporan Akhir.

Lembaran pelaksanaan revisi ini harus dilampirkan dalam Laporan Akhir.



Dipindai dengan CamScanner



Yang bertanda tangan di bawah ini :

Nama : Rizki Oktaviani
NIM : 061930701605
Jurusan/Program Studi : Teknik Komputer/DIII-Teknik Komputer
Judul Laporan Akhir : Rancang Bangun *Arm* Robot Pemilah Jenis Logam
Berdasarkan Warna Logam Menggunakan *Image Processing* Dan Sensor Ultrasonik

Dengan ini menyatakan :

1. Laporan akhir yang saya buat dengan judul sebagaimana tersebut di atas beserta isinya merupakan hasil penelitian saya sendiri.
2. Laporan akhir tersebut bukan plagiat atau menyalin laporan akhir milik orang lain.
3. Apabila laporan akhir ini dikemudian hari dinyatakan plagiat atau menyalin laporan akhir milik orang lain, maka saya bersedia menanggung konsekuensinya.

Demikian surat pernyataan ini saya buat dengan sebenarnya untuk diketahui oleh pihak-pihak yang berkepentingan.

Palembang, 28 Juli 2022

Yang membuat pernyataan,

Rizki Oktaviani

NIM. 061930701605



Dipindai dengan CamScanner