

Listing Pemrograman

No.	Command	Keterangan
1.	#include <Servo.h>	Library untuk motor servo
2.	#include <ESP8266WiFi.h>	Library untuk modul WiFi
3.	Servo servo1; Servo servo2;	Membuat variabel servo 1 dan servo 2 untuk dikendalikan
4.	#define BLYNK_TEMPLATE_ID "TMPLLnE4eMuu"	Deklarasi Blynk Template ID "TMPLM6PHMz-o"
5.	#define BLYNK_DEVICE_NAME "remot baru"	Deklarasi Blynk Device Name "eva sitik kontrol"
6.	Float analogpin; Int pinValue1; Int pinValue2; Int pinValue3; Int pinValue4; Int pinValue5;	Deklarasi variabel untuk pin value1, pin value2, pin value3, pin value4, dan pin value5
7.	#define BLYNK_FIRMWARE_VERSION "0.1.0"	Deklarasi Blynk Firmware Version 0.1.0
8.	#define BLYNK_PRINT Serial	Deklarasi Serial Blynk Print
9.	#define APP_DEBUG	Deklarasi App Debug
10.	#define USE_NODE_MCU_BOARD	Deklarasi penggunaan board NodeMCU
11.	#include "BlynkEdgent.h"	Library BlynkEdgent.h
12.	Void maju () { digitalWrite(16, HIGH); digitalWrite(5, LOW);	Void maju, program untuk perintah gerak maju

	<pre>digitalWrite(4, HIGH); digitalWrite(14, LOW);</pre>	
13.	<pre>Void mundur () { digitalWrite(16, LOW); digitalWrite(5, HIGH); digitalWrite(4, LOW); digitalWrite(14, HIGH);</pre>	Void mundur, program untuk perintah gerak mundur
14.	<pre>Void kiri () { digitalWrite(16, HIGH); digitalWrite(5, LOW); digitalWrite(4, HIGH); digitalWrite(14, LOW);</pre>	Void kiri, program untuk perintah gerak ke kiri
15.	<pre>Void kanan () { digitalWrite(16, HIGH); digitalWrite(5, LOW); digitalWrite(4, HIGH); digitalWrite(14, LOW);</pre>	Void kanan, program untuk perintah gerak ke kanan
16.	<pre>Void motorstop () { digitalWrite(16, LOW); digitalWrite(5, LOW); digitalWrite(4, LOW); digitalWrite(14, LOW);</pre>	Void motorstop, program untuk perintah motor stop
17.	<pre>//MAJU BLYNK_WRITE(V0) { Serial.println("value1"); pinValue1 = param.asInt(); //digitalWrite(16,pinValue1); }</pre>	Perintah untuk kendai gerak maju, mundur, kiri, kanan, dan semprot

```
//MUNDUR
BLYNK_WRITE(V1) {
  Serial.println("value2");
  pinValue2 = param.asInt();
  //digitalWrite(5,pinValue2);
}
//KIRI
BLYNK_WRITE(V2) {
  Serial.println("value3");
  pinValue3 = param.asInt();
  //digitalWrite(4,pinValue3);
}
//KANAN
BLYNK_WRITE(V3) {
  Serial.println("value4");
  pinValue4 = param.asInt();
  //digitalWrite(14,pinValue3);
}
//SEMPROT
BLYNK_WRITE(V4) {
  Serial.println("value5");
  pinValue5 = param.asInt();
  digitalWrite(12, pinValue5);
  if (pinValue5 == LOW) {
    Serial.println("Siram");
  }
  else {
    Serial.println("Stop Siram");
  }
}
```

	<pre> } } unsigned long cetakPerDetik = 0; int kondisi = 0; </pre>	
18.	Void setup ()	Deklarasi pembacaan kode perintah secara sekali
19.	Serial.begin(115200)	Perintah yang mendeklarasikan kecepatan transfer data dalam bit persecond
20.	Delay(100);	Waktu tunda untuk menyiapkan pembacaan kode berikutnya
21.	digitalWrite(12, HIGH);	Pin digital 12 Hidup
22.	pinMode(16, OUTPUT); pinMode(5, OUTPUT); pinMode(4, OUTPUT); pinMode(14, OUTPUT);	Konfigurasi pin digital 16, pin digital 5, pin digital 4, dan pin digital 14 sebagai output
23.	digitalWrite(16, LOW); digitalWrite(5, LOW); digitalWrite(4, LOW); digitalWrite(14, LOW);	Perintah untuk memberikan nilai High pada pin digital 16, 5, 4, dan 14
24.	pinMode (analogPin, INPUT);	Konfigurasi pin analog sebagai input
25.	Servo1.attach(D8); Servo2.attach(D7);	Deklarasi servo1 pada pin D8 Deklarasi servo2 pada pin D7
26.	pinMode(12, OUTPUT); digitalWrite(12, HIGH);	Konfigurasi pin digital 12 sebagai output

27.	<code>BlynkEdgent.begin();</code>	Memulai perintah Blynk Edgent
28.	<code>Void loop () {</code>	Deklarasi pembacaan kode perintah secara berulang
29.	<pre> BlynkEdgent.run (); jml_high = 0; if (pinValue1 == HIGH) { jml_high++; } if (pinValue2 == HIGH) { jml_high++; } if (pinValue3 == HIGH) { jml_high++; } if (pinValue4 == HIGH) { jml_high++; } if (pinValue5 == HIGH) { jml_high++; } if (jml_high == 0) { //Serial.println("-->STOP"); motorstop(); } if (jml_high > 1) { motorstop(); </pre>	Menjalankan perintah Blynk Edgent berdasarkan masing-masing nilai perintah pada pin value
30.	<pre> Serial.print ("invalid Command"); Serial.print ("Value1="); </pre>	<p>Hasil tertampil "Invalid Command"</p> <p>Hasil tertampil "Value1="</p>
31.	<pre> Serial.print ("VALUE2="); Serial.print (pinValue2); </pre>	<p>Hasil tertampil "VALUE2 ="</p> <p>Hasil tertampil "pin Value2"</p>
32.	<pre> Serial.print ("VALUE3="); Serial.print (pinValue3); </pre>	<p>Hasil tertampil "VALUE3 ="</p> <p>Hasil tertampil "pin Value3"</p>

33.	Serial.print (“VALUE4=”); Serial.print (pinValue4) ;	Hasil tertampil “VALUE4 =” Hasil tertampil pin “Value4”
34.	Serial.println ();	Mengirimkan data untuk ditampilkan di serial monitor pada baris baru
35.	Else { If (pinValue1 == HIGH) { Maju () ; Servo1.write (50) ; Servo2.write (100) ;	Else, pernyataan 2 sebagai pembanding pernyataan 1 If, perintah untuk menjalankan kode jika pin Value1 bernilai High Maju, perintah servo bergerak maju Servo1, Memerintahkan servo ke posisi 50 derajat Servo2, memerintahkan servo ke posisi 100 derajat
36.	If (pinValue2 == HIGH) { Mundur () ; Servo1.write (50) ; Servo2.write (100) ;	If, perintah untuk menjalankan kode jika pin Value2 bernilai High Mundur, perintah servo bergerak mundur Servo1, Memerintahkan servo ke posisi 50 derajat Servo2, memerintahkan servo ke posisi 100 derajat
37.	If (pinValue3 == HIGH) { Kiri () ; Servo1.write (150) ;	If, perintah untuk menjalankan kode jika pin Value3 bernilai High

	<pre>Servo2.write (180) ;</pre>	<p>Kiri, perintah servo bergerak kiri</p> <p>Servo1, Memerintahkan servo ke posisi 0 derajat</p> <p>Servo2, memerintahkan servo ke posisi 40 derajat</p>
38.	<pre>If (pinValue4 == HIGH) { Kanan () ; Servo1.write (0) ; Servo1.write (40) ;</pre>	<p>If, perintah untuk menjalankan kode jika pin Value4 bernilai High</p> <p>Kanan, perintah servo bergerak kanan</p> <p>Servo1, Memerintahkan servo ke posisi 150 derajat</p> <p>Servo2, memerintahkan servo ke posisi 50 derajat</p>
39.	<pre>/* if (pinValue1 == HIGH && pinValue2 == LOW && pinValue3 == LOW && pinValue4 == LOW) kondisi = 0; if (pinValue1 == LOW && pinValue2 == HIGH && pinValue3 == LOW && pinValue4 == LOW) kondisi = 1; if (pinValue1 == LOW && pinValue2 == LOW && pinValue3 == HIGH && pinValue4 == LOW) kondisi = 2;</pre>	<p>If, perintah untuk menjalankan kode jika pin value bernilai sesuai dengan yang diberikan (High atau Low)</p>

	<pre> if (pinValue1 == LOW && pinValue2 == LOW && pinValue3 == LOW && pinValue4 == HIGH) kondisi = 3; if (pinValue1 == LOW && pinValue2 == LOW && pinValue3 == LOW && pinValue4 == LOW) kondisi = 4; if (pinValue1 == HIGH && pinValue2 == HIGH && pinValue3 == HIGH && pinValue4 == HIGH) kondisi = 4; */</pre>	
--	---	--

Listing Pemrograman Menyambungkan ke WiFi

No.	Command	Keterangan
1.	<pre> #include <Blynk.h> #include <ESP8266WiFi.h> const char* ssid = "Keluargakucintaku"; const char* password = "shabira170220"; void setup() { Serial.begin(115200); delay(10); Serial.println(); Serial.println(); Serial.print("Connecting to "); Serial.println(ssid); WiFi.mode(WIFI_STA); WiFi.begin(ssid, password); while (WiFi.status() != WL_CONNECTED) { delay(500); Serial.print("."); } Serial.println(""); Serial.println("WiFi connected"); Serial.println("IP address: "); Serial.println(WiFi.localIP()); </pre>	<p>Memasukkan library untuk Blynk dan library WiFi ESP8266</p> <p>Ssid, memasukkan nama ssid atau hotspot</p> <p>Password, memasukkan password WiFi</p> <p>Bagian serial.print (“Connecting to”), merupakan kode untuk menyambungkan ke jaringan WiFi</p> <p>Bagian wifi.mode, merupakan kode untuk mengatur dan mencocokkan ssid dan password</p> <p>Bagian serial println (“ ”), merupakan kode untuk menampilkan status terhubungnya WiFi</p>

	<pre>} void loop() { }</pre>	
--	---	--