

LAMPIRAN

- **Koding Baca_Loadcell**

```
/*sensor jarak

int trig_pin = 9;

int echo_pin = 8;

load cell1

const int LOADCELL_DOUT_PIN = 11;

const int LOADCELL_SCK_PIN = 10;

load cell 2

const int LOADCELL_DOUT_PIN1 = 13;

const int LOADCELL_SCK_PIN1 = 12;

relay

pin 6 relay pompa

pin 7 relay grinder

*/



#include <Wire.h>

#include <LiquidCrystal_I2C.h>

LiquidCrystal_I2C lcd(0x27, 16, 2);

#include "HX711.h"

#define CLK 10
```

```
#define DOUT 11

HX711 scale(DOUT, CLK);

#define CLK2 12

#define DOUT2 13

HX711 scale2(DOUT2, CLK2);

#define echoPin 8

#define trigPin 9

void setup() {

    pinMode(trigPin, OUTPUT); // Sets the trigPin as an OUTPUT

    pinMode(echoPin, INPUT);

    pinMode(4, OUTPUT);  pinMode(5, OUTPUT);  pinMode(6, OUTPUT);

    pinMode(7, OUTPUT);

    digitalWrite(4, HIGH); digitalWrite(5, HIGH);

    digitalWrite(6, LOW); digitalWrite(7, HIGH);

    lcd.begin();

    lcd.backlight();

    lcd.home();

    lcd.print("Mulai");

    Serial.println("mulai");

    Serial.begin(9600);
```

```
lcd.print("Persiapan");

Serial.println("Persiapan");

scale.set_scale();

scale.tare();

scale2.set_scale();

scale2.tare();

delay(300);

lcd.clear();

Serial.println("OK");

}

bool giling = false;

bool teko = false;

long duration;

int distance;

int tinggi = 0;

float calibration_factor = -245.10;

int GRAM;

float calibration_factor2 = -253.70;

int GRAM2;
```

```
void loop() {  
  
    if(Serial.available() >= 0){  
  
        if (Serial.read() == 't') {  
  
            scale2.tare();  
  
            Serial.println("Tare 2");  
  
        }  
  
        if (Serial.read() == 'T') {  
  
            scale.tare();  
  
            Serial.println("Tare 1");  
  
        }  
  
    }  
  
    jarak();  
  
    tinggi = distance;  
  
    scale.set_scale(calibration_factor);  
  
    GRAM = scale.get_units(), 4;  
  
    GRAM = GRAM;  
  
    scale2.set_scale(calibration_factor2);  
  
    GRAM2 = scale2.get_units(), 4;  
  
    GRAM2 = GRAM2;  
  
    GRAM2 = 2650 + GRAM2;  

```

```
Serial.print("hc-sr04 = ");

Serial.print(distance);

Serial.print(" || tinggi = ");

Serial.print(tinggi);

Serial.print(" || Berat Gelas: ");

Serial.print(GRAM);

Serial.print(" || Berat Teko: ");

Serial.print(GRAM2);

Serial.println();

lcd.home();

lcd.print("T: ");

lcd.print(GRAM2);

lcd.print(" | ");

lcd.print("J: ");

lcd.print(tinggi);

lcd.print(" ");

lcd.setCursor(0, 1);

lcd.print("G: ");

lcd.print(GRAM);

lcd.print(" ");
```

```
if (tinggi >= 8) {  
  
    digitalWrite(7, HIGH);  
  
    digitalWrite(6, LOW);  
  
    giling = false;  
  
    teko = false;  
  
    lcd.setCursor(8, 1);  
  
    lcd.print("K KOSO");  
  
}  
  
else {  
  
    if (GRAM2 <= 900) {  
  
        digitalWrite(7, HIGH);  
  
        digitalWrite(6, LOW);  
  
        giling = false;  
  
        teko = false;  
  
        lcd.setCursor(8, 1);  
  
        lcd.print("A KOSO");  
  
    }  
  
    else {  
  
        cek_gelas();  
  
        if (giling) {
```

```
mengiling();  
}  
  
if (teko) {  
  
    tuang();  
}  
  
}  
  
}  
  
}
```

- **Koding Step**

```
void cek_gelas() {  
  
    if (GRAM <= 65 && GRAM >= 50) {  
  
        lcd.setCursor(8, 1);  
  
        lcd.print("G OK ");  
  
        Serial.println("ada gelas kosong");  
  
        giling = true;  
    }  
  
    else if (GRAM < 50) {  
  
        giling = false;  
  
        teko = false;  
    }  
}
```

```
lcd.setCursor(8, 1);

lcd.print("NO G ");

Serial.println("letakkan gelas anda");

}

}

void mengiling() {

lcd.clear();

for (int i = 0; i < 3; i++) {

scale.set_scale(calibration_factor);

GRAM = scale.get_units(), 4;

GRAM = GRAM;

lcd.setCursor(0, 1);

lcd.print("G: ");

lcd.print(GRAM);

lcd.print(" ");

delay(100);

}

do {

scale.set_scale(calibration_factor);

GRAM = scale.get_units(), 4;
```

```
GRAM = GRAM;  
  
lcd.setCursor(0, 1);  
  
lcd.print("G: ");  
  
lcd.print(GRAM);  
  
lcd.print(" ");  
  
digitalWrite(7, LOW);  
  
delay(150);  
  
digitalWrite(7, HIGH);  
  
delay(1500);  
  
Serial.println("giling kopi mulai");  
  
Serial.print(" || Berat Gelas: ");  
  
Serial.print(GRAM);  
  
lcd.setCursor(8, 1);  
  
lcd.print("M GILI");  
  
} while (GRAM <= 70);  
  
digitalWrite(7, HIGH);  
  
lcd.setCursor(8, 1);  
  
lcd.print("M OK ");  
  
giling = false;  
  
teko = true;
```

```
Serial.println("giling kopi Selesai");

delay(1000);

}

void tuang() {

lcd.clear();

for (int i = 0; i < 3; i++) {

scale.set_scale(calibration_factor);

GRAM = scale.get_units(), 4;

GRAM = GRAM;

lcd.setCursor(0, 1);

lcd.print("G: ");

lcd.print(GRAM);

lcd.print(" ");

delay(100);

}

do {

scale.set_scale(calibration_factor);

GRAM = scale.get_units(), 4;

GRAM = GRAM;

lcd.setCursor(0, 1);
```

```
lcd.print("G: ");

lcd.print(GRAM);

lcd.print(" ");

Serial.println("Tuang kopi mulai");

lcd.setCursor(8, 1);

lcd.print("M AIR ");

digitalWrite(6, HIGH);

} while (GRAM <= 210);

digitalWrite(6, LOW);

lcd.setCursor(8, 1);

lcd.print("Done ");

teko = false;

giling = false;

Serial.println("air teko selesai");

delay(1000);

}

void jarak() {

digitalWrite(trigPin, LOW);

delayMicroseconds(2);

digitalWrite(trigPin, HIGH);
```

```
delayMicroseconds(10);

digitalWrite(trigPin, LOW);

duration = pulseIn(echoPin, HIGH);

distance = duration * 0.034 / 2; // Speed of sound wave divided by 2 (go and
back)

}
```

- **Koding Kalibrasi Loadcell**

```
#include "HX711.h"

#define CLK 10

#define DOUT 11

HX711 scale(DOUT, CLK);

float calibration_factor = -245.10;

int GRAM;

void setup() {

    Serial.begin(9600);

    Serial.println("tekan a,s,d,f untuk menaikan calibration_factor ke
10,100,1000,10000");

    Serial.println("tekan z,x,c,v untuk menurunkan calibration_factor ke
10,100,1000,10000");

    Serial.println("Tekan T untuk Tare");
```

```
scale.set_scale();

scale.tare();

long zero_factor = scale.read_average();

Serial.print("Zero factor: ");

Serial.println(zero_factor);

delay(1000);

}

void loop() {

    scale.set_scale(calibration_factor);

    GRAM = scale.get_units(), 4;

    Serial.print("Reading: ");

    Serial.print(GRAM);

    Serial.print(" Gram");

    Serial.print(" calibration_factor: ");

    Serial.print(calibration_factor);

    Serial.println();

}

if (Serial.available()) {

    char temp = Serial.read();

    if (temp == '+' || temp == 'a')
```

```
calibration_factor += 0.1;

else if (temp == '-' || temp == 'z')

    calibration_factor -= 0.1;

else if (temp == 's')

    calibration_factor += 10;

else if (temp == 'x')

    calibration_factor -= 10;

else if (temp == 'd')

    calibration_factor += 100;

else if (temp == 'c')

    calibration_factor -= 100;

else if (temp == 'f')

    calibration_factor += 1000;

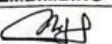
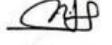
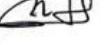
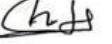
else if (temp == 'v')

    calibration_factor -= 1000;

else if (temp == 't')

    scale.tare();

}}
```

|  KEMENTERIAN PENDIDIKAN, KEBUDAYAAN RISET DAN TEKNOLOGI 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 BIMBINGAN LAPORAN TUGAS AKHIR | | | |
| Nama Mahasiswa | : Muhammad Agus Setiawan | | |
| NIM | : 062030701734 | | |
| Jurusan/Program Studi | : Teknik Komputer/D3 Teknik Komputer | | |
| Dosen Pembimbing | : Hartati Deviana, S.T., M.Kom. | | |
| Judul | : Alat Pembuat Kopi Otomatis berbasis Mikrokontroler | | |
| NO | TANGGAL | URAIAN | PARAF PEMBIMBING |
| 1 | 19 - 06 - 2023 | Pengajuan Bab 3 |  |
| 2 | 22 - 06 - 2023 | Revisi Bab 3 |  |
| 3 | 7 - 07 - 2023 | Pengajuan Bab 4 |  |
| 4 | 10 - 07 - 2023 | Revisi Bab 4 |  |
| 5 | 13 - 07 - 2023 | Pengajuan Bab 5 |  |
| 6 | 18 - 07 - 2023 | Revisi Bab 5 |  |
| 7 | 20 - 07 - 2023 | Pembuatan Alat |  |
| 8 | 24 - 07 - 2023 | Revisi Alat dan Laporan |  |
| 9 | 27 - 07 - 2023 | ACC Laporan dan Alat |  |

Palembang, 2023

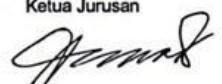
Mengetahui,
Ketua Jurusan


Azwardi, S.T., M.T.
 NIP. 19700523200501004

| | | | |
|--|---|----------------------------|------------------|
|  <p>KEMENTERIAN PENDIDIKAN, KEBUDAYAAN RISET DAN TEKNOLOGI POLITEKNIK NEGERI SRIWIJAYA Jalan Srijaya Negara, Palembang 30139 Telp. 0711-353414 Fax. 0711-355918 Website : www.polsri.ac.id E-mail : info@polsri.ac.id</p> |  | | |
| LEMBAR BIMBINGAN LAPORAN AKHIR | | | |
| Nama Mahasiswa | : Muhammad Agus Setiawan | | |
| NIM | : 0062030701734 | | |
| Jurusan/Program Studi | : Teknik Komputer/D3 Teknik Komputer | | |
| Dosen Pembimbing | : Ir. Alan Novi Tompunu. ST.,M.T,IPM. | | |
| Judul | : Alat Pembuat Kopi Otomatis berbasis Mikrokontroler | | |
| NO | TANGGAL | URAIAN | PARAF PEMBIMBING |
| 1 | 24 - 02 - 2023 | Menentukan topic / tema LA | / |
| 2 | 28 - 02 - 2023 | Topic / tema tentang Kopi | / |
| 3 | 30 - 03 - 2023 | Mengajukan Judul LA | / |
| 4. | 20 - 03 - 2023 | Mengajukan proposal LA | / |
| 5. | 24 - 03 - 2023 | ACC Proposal | / |
| 6. | 24 - 05 - 2023 | Pembuatan Skematic Alat | / |
| 7. | 31 - 05 - 2023 | Revisi Alat | / |
| 8. | 8 - 06 - 2023 | Pembuatan mekanik alat | / |
| 9. | 12 - 07 - 2023 | Pengujian Alat | / |
| 10. | 24 - 07 - 2023 | Pengujian Alat | / |

Palembang, 2023

Mengetahui,
Ketua Jurusan



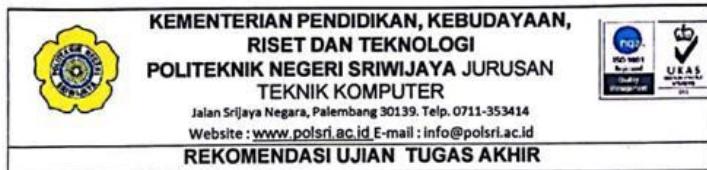
Azwardi, S.T., M.T
NIP. 19700523200501004

LOGBOOK
KEGIATAN TUGAS AKHIR

Nama : Muhammad Agus Setiawan
NIM : 062030701734
Judul Tugas Akhir : Alat Pembuat Kopi Otomatis Berbasis Mikrokontroler
Pembimbing Tugas Akhir : 1. Hartati Deviana, S.T.,M.Kom.
2. Ir. Alan Novi Tompunu, S.T.,M.T.,IPM.

| No | Hari/Tanggal | Kegiatan | Hasil | Paraf Dosen |
|----|---------------------|--|----------------------------------|---|
| 1 | Rabu, 24 Mei 2023 | Pembuatan Rangkaian alat | Progress alat 20% |  |
| 2 | Jumat, 26 Mei 2023 | Pembuatan Rangkaian Alat | Progress alat 40% |  |
| 3 | Selasa, 30 Mei 2023 | Pembuatan Program alat | Program alat dengan progress 50% |  |
| 4 | Rabu, 31 Mei 2023 | Revisi Alat | Revisi Alat |  |
| 5 | Selasa, 6 Juni 2023 | Revisi alat dan bimbingan laporan TA bab-1 | Revisi program alat |  |
| 6 | Kamis, 8 Juni 2023 | Pembuatan Mekanik Alat | Progress alat 70% |  |

| | | | | |
|----|------------------------|-------------------------------|------------------|---|
| 7 | Kamis, 22 Juni 2023 | Revisi Alat | Mekanik Alat |  |
| 8 | Kamis, 6 Juli 2023 | Pembuatan Laporan TA bab 3 | Laporan TA bab 3 |  |
| 9 | Rabu, 12 Juli 2023 | Bimbingan Alat | Progress 90% |  |
| 10 | Kamis, 20 Juli 2023 | Pengujian Alat | Pengujian Alat |  |

**REKOMENDASI UJIAN TUGAS AKHIR**

Pembimbing Laporan Tugas Akhir, memberikan rekomendasi ujian laporan tugasakhir kepada,

| | | |
|-----------------------|---|--|
| Nama Mahasiswa | : | Muhammad Agus Setiawan |
| NIM | : | 062030701734 |
| Jurusan/Program Studi | : | Teknik Komputer/D3 Teknik Komputer |
| Judul Tugas Akhir | : | Alat Pembuat kopi Otomatis Berbasis Mikrokontroler |

Mahasiswa tersebut telah memenuhi persyaratan dan dapat mengikuti Ujian Laporan Tugas Akhir, pada Tahun Akademik 2023/2024

Palembang, 21 Juli 2023

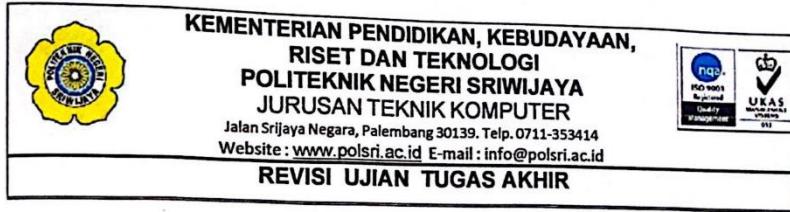
Disetujui oleh,

Pembimbing I

Hartati Deviana, S.T., M.Kom.
NIP. 197405262008122001

Pembimbing II

Ir. Alan Novi Tompunu, S.T., M.T., IPM
NIP. 197611082000031002



Dosen Penguji : Azwardi, ST, MT.
Nama Mahasiswa : Muhammad Agus Setiawan
NIM : 062030701734
Jurusan /Program Studi : Teknik Komputer/ D3 Teknik komputer
Judul LA : Alat Pembuat Kopi Otomatis Berbasis Mikrokontroler

| No | Uraian | Paraf |
|----|--------|-------|
| | | |

Palembang,
Dosen Penguji,

Azwardi, ST, MT.
NIP: 197005232005011004



Dipindai dengan CamScanner



Dosen Penguji : Ali Firdaus, M. Kom.
Nama Mahasiswa : Muhammad Agus Setiawan
NIM : 062030701734
Jurusan /Program Studi : Teknik Komputer/ D3 Teknik komputer
Judul LA : Alat Pembuat Kopi Otomatis Berbasis Mikrokontroler

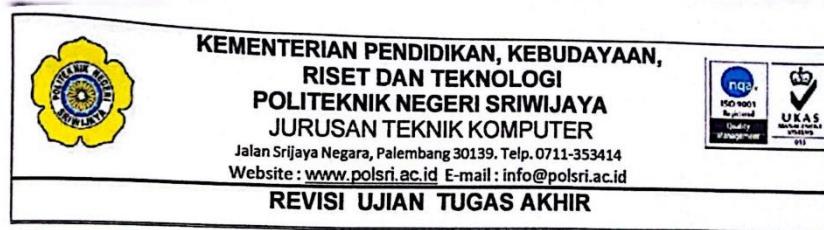
| No | Uraian | Paraf |
|----|--------|-------|
| | | |

Palembang,
Dosen Penguji,


Ali Firdaus, M. Kom.
NIP: 197010112001121001



Dipindai dengan CamScanner



Dosen Penguji : Indarto, S.T., M.Cs.
 Nama Mahasiswa : Muhammad Agus Setiawan
 NIM : 062030701734
 Jurusan /Program Studi : Teknik Komputer/D3 Teknik komputer
 Judul LA : Alat Pembuat Kopi Otomatis Berbasis Mikrokontroler

| No | Uraian | Paraf |
|----|--|----------------|
| - | 2.1. Hapur. | |
| - | Bab 2. - Teori tentang Coffe maker. - Teori metode penyembangan hardware HDCL, cari model yg anda inginkan. | <i>Indarto</i> |
| - | Bab 3 ~ ikuti model HDCL yg anda pilih | |
| - | Bab 4 ~ hasil, uji, bahas. | |
| - | Bab 5 : simpulkan sesuai hasil, masalah & tujuan . | |

Palembang,
Dosen Penguji,

Indarto, S.T., M.Cs.
NIP: 197307062005011003



REVISI UJIAN TUGAS AKHIR

Dosen Penguji : Ica Admirani, S.Kom, M.Kom
Nama Mahasiswa : Muhammad Agus Setiawan
NIM : 062030701734
Jurusan /Program Studi : Teknik Komputer/ D3 Teknik komputer
Judul LA : Alat Pembuat Kopi Otomatis Berbasis Mikrokontroler

| No | Uraian | Paraf |
|----|----------------------------|-------|
| | <p>Revisi Lihat Capron</p> | |

Palembang,
Dosen Penguji,

Ica Admirani, S.Kom, M.Kom
NIP: 197903282005012001



Dosen Pengaji : Ir.Ahmad Bahri Joni Malyan, M.Kom
Nama Mahasiswa : Muhammad Agus Setiawan
NIM : 062030701734
Jurusan /Program Studi : Teknik Komputer/ D3 Teknik komputer
Judul LA : Alat Pembuat Kopi Otomatis Berbasis Mikrokontroler

| No | Uraian | Paraf |
|----|--|-------|
| 1. | 1. Revisi permasalahan dan pembantu wajah. | ↓ |

Palembang,

Dosen Pengaji,

Ir.Ahmad Bahri Joni Malyan, M.Kom
NIP: 196007101991031001



Dipindai dengan CamScanner



Nama Mahasiswa : Muhammad Agus Setiawan
 NIM : 062030701734
 Jurusan/Program Studi : Teknik Komputer/D3 Teknik Komputer
 Judul Tugas Akhir : Alat Pembuat Kopi Otomatis Berbasis Mikrokontroler

Telah melaksanakan revisi terhadap Laporan Tugas Akhir yang diujikan pada hari
Rabu tanggal 10 bulan Agustus tahun 2023.....
 Pelaksanaan revisi terhadap Laporan Tugas Akhir tersebut telah disetujui oleh Dosen Penguji
 yang memberikan revisi:

| No | Komentar | Nama Dosen Penguji | Tanggal/ bulan | Tanda Tangan |
|----|-----------|--------------------------------------|-------------------|---------------------|
| 1. | <u>ok</u> | Azwardi, S.T, M.T. | <u>23/8/23</u> | <u>Azwardi</u> |
| 2. | <u>ok</u> | Ir.Ahmad Bahri Joni Malyan, M.Kom | <u>23/8/23</u> | <u>✓</u> |
| 3. | <u>ok</u> | Indarto, S.T., M.Cs. | <u>21/8/23</u> | <u>Indarto</u> |
| 4. | <u>ok</u> | Ali Firdaus, M. Kom. | <u>23/8/23</u> | <u>Ali</u> |
| 5. | <u>ok</u> | Ica Admirani, S.Kom, M.Kom. | <u>22/8/2023</u> | <u>Ica Admirani</u> |

Palembang, 31 Agustus 2023

Ketua Penguji

**Azwardi, ST, MT.
NIP: 197005232005011004**



Dipindai dengan CamScanner