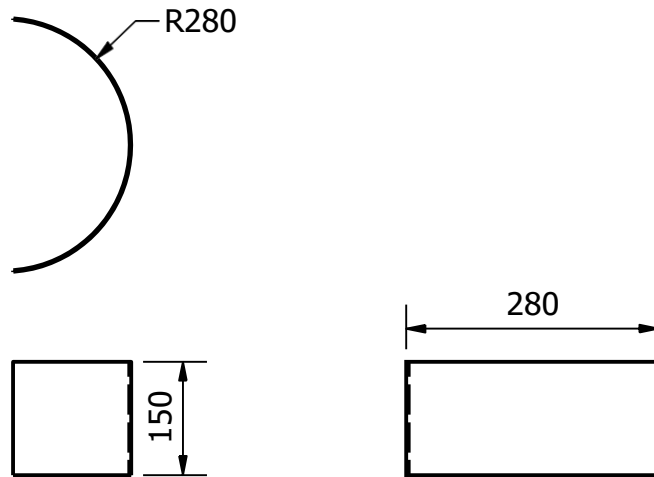
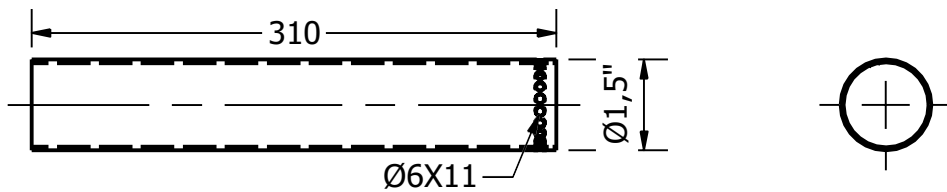


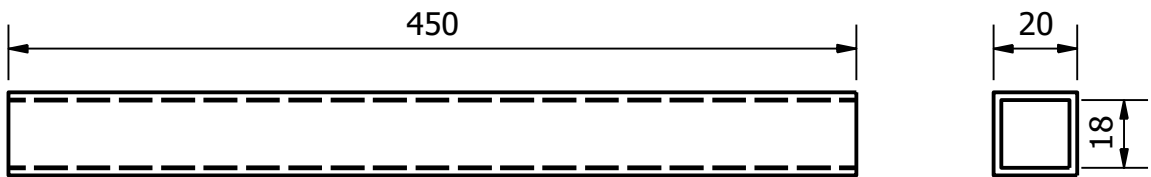
5. TOL ` 0,5



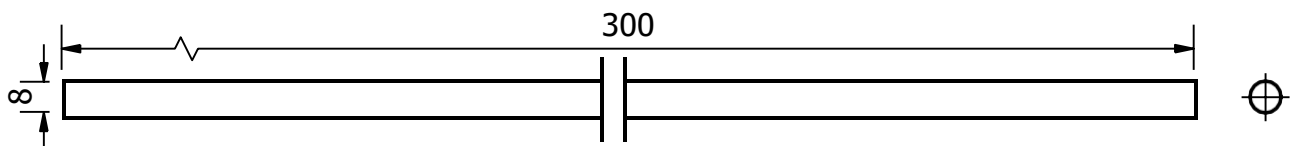
4. TOL ` 0,5



3. TOL ` 0,5



2. TOL ` 0,5

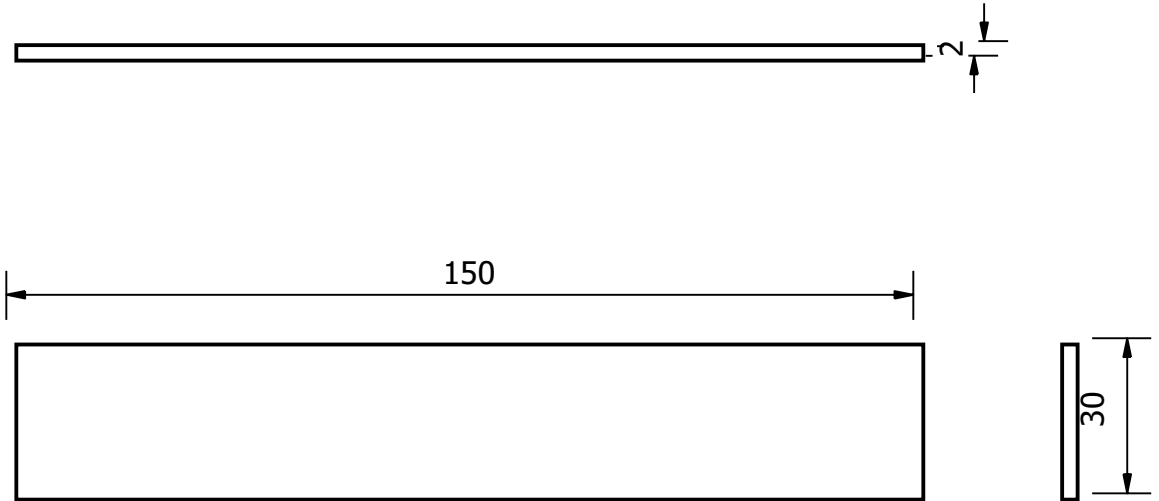


		2	PLAT PELINDUNG	5	PLAT	500X500X2	DIBUAT
		2	PIPA TABUNG	4	GALVANIS	Ø1,5"X700	DIBUAT
		8	RANGKA ATAS	3	HOLLOW ALUMINIUM	20X20X2-6000	DIBUAT
		8	POROS ROLLER	2	SS 304	Ø8x2000	DIBELI

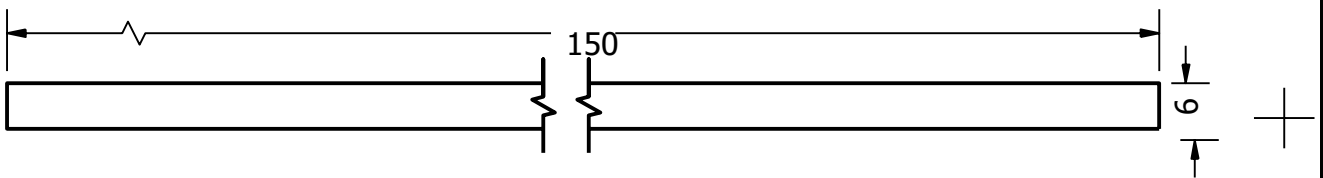
JUMLAH			NAMA BAGIAN	No. BGN	MATERIAL	UKURAN	KETERANGAN	
III	II	I	Perubahan :					
RANCANG BANGUN ALAT PEMINDAH BARANG DENGAN SISTEM CONVEYOR						Skala 1 : 2	Digambar Diperiksa TIM	

DRA ME : 003/RSV

11. TOL ` 0,5

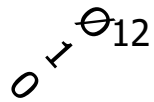


9. TOL ` 0,5



		4	PENDORONG SERVO	11	AKRILIK	200X200	DIBUAT			
		22	POROS PLAT	9	SS 304	Ø6X2000	DIBUAT			
JUMLAH			NAMA BAGIAN	No. BGN	MATERIAL	UKURAN	KETERANGAN			
III	II	I	Perubahan :							
RANCANG BANGUN ALAT PEMINDAH BARANG DENGAN SISTEM CONVEYOR						Skala 1 : 1	Digambar	TIM		
							Diperiksa			
JURUSAN TEKNIK MESIN POLITEKNIK NEGERI SRIWIJAYA						DRA ME : 005/RSV				

14. TOL`0,5



13 24

48

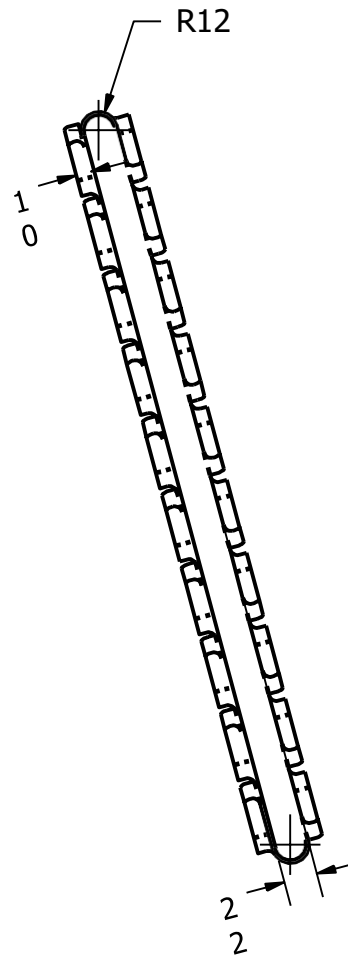
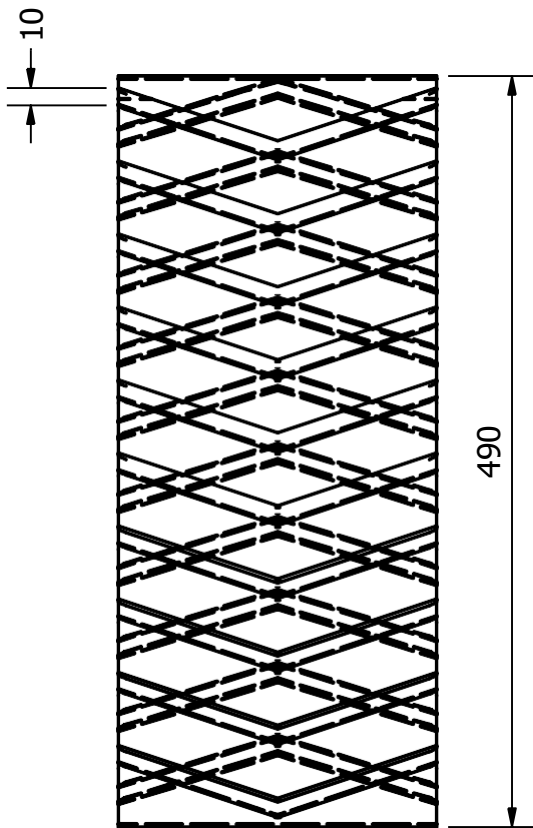
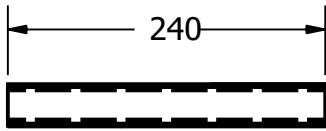
3	Bracket Motor	14	Plat	300x300	DIBUAT
JUMLAH	NAMA BAGIAN	No. BGN	MATERIAL	UKURAN	KETERANGAN

III II I Perubahan :

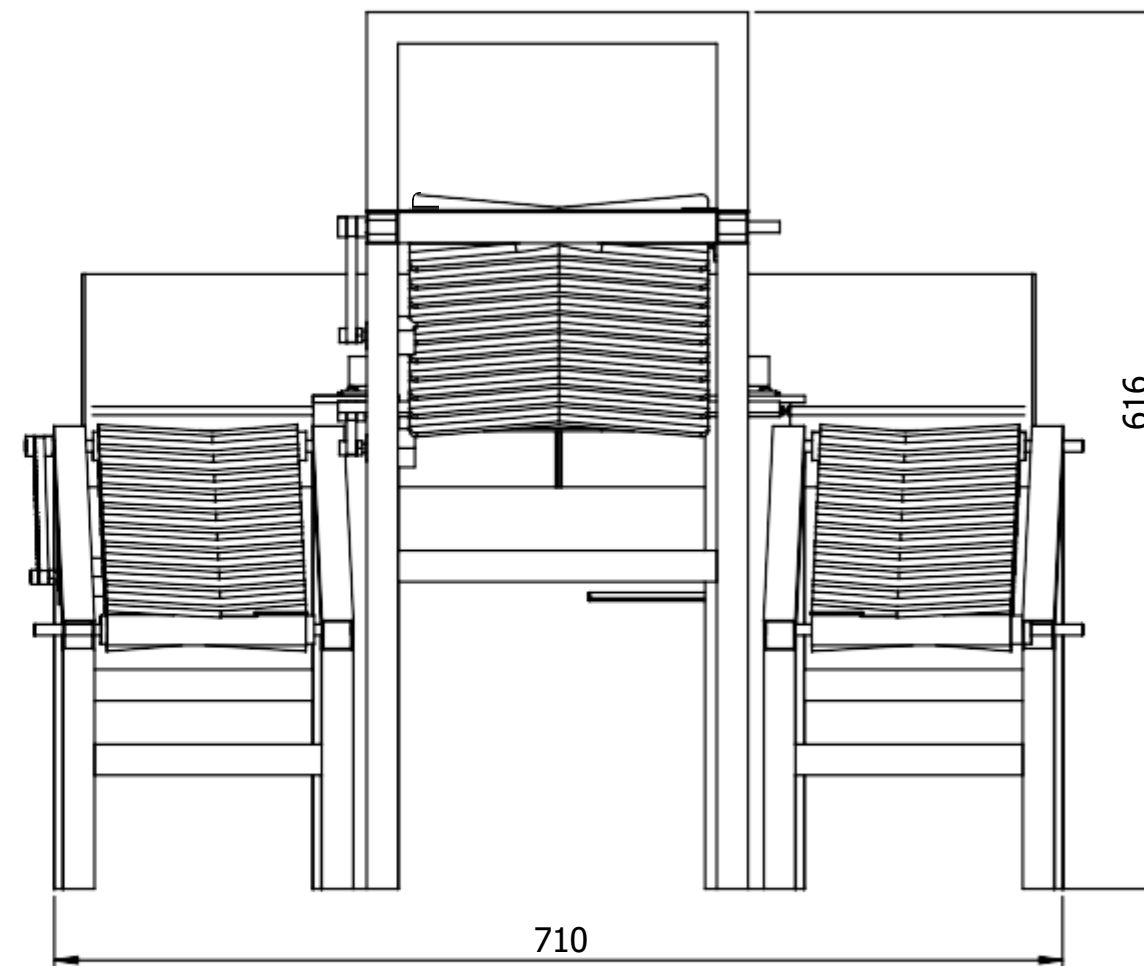
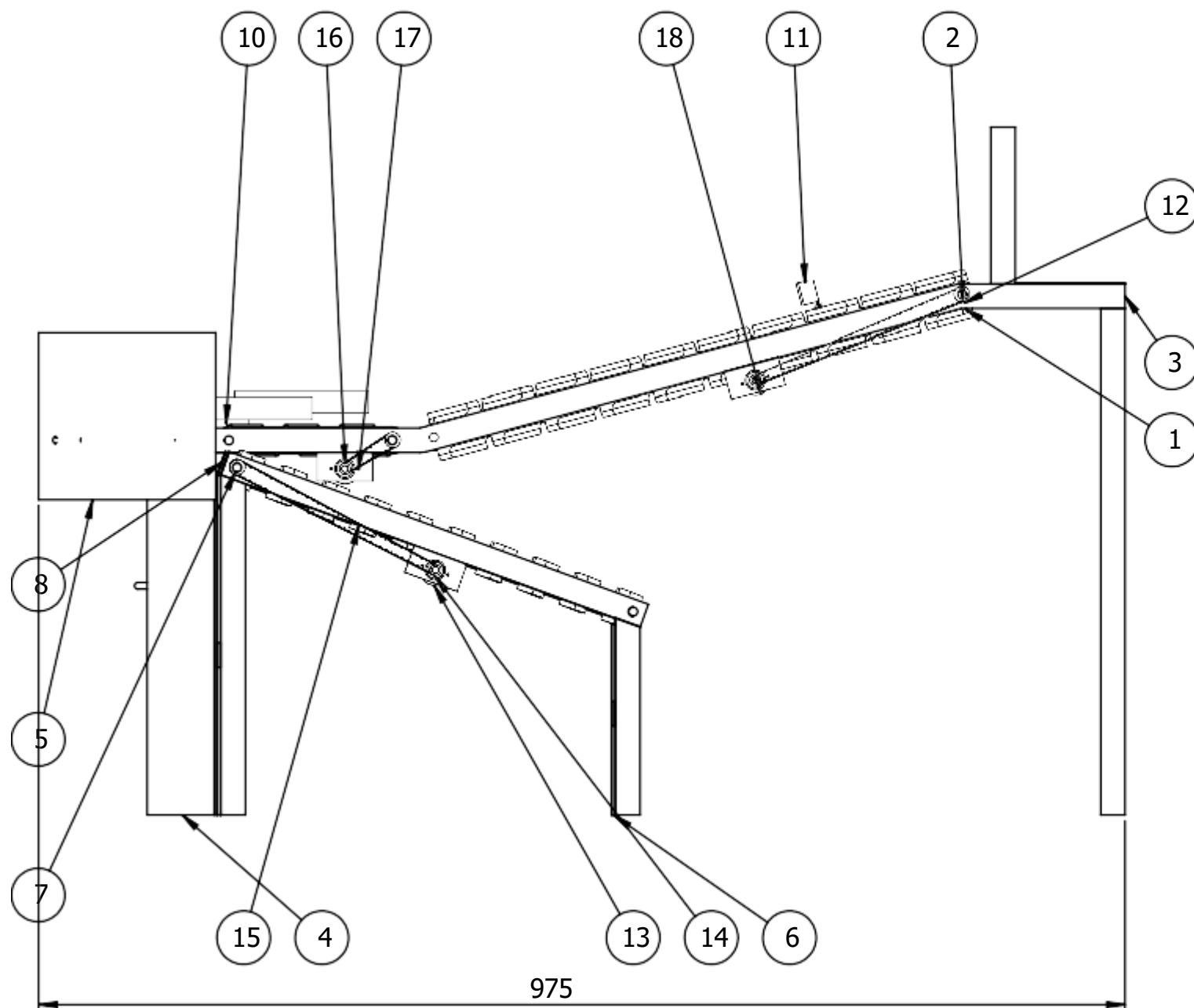
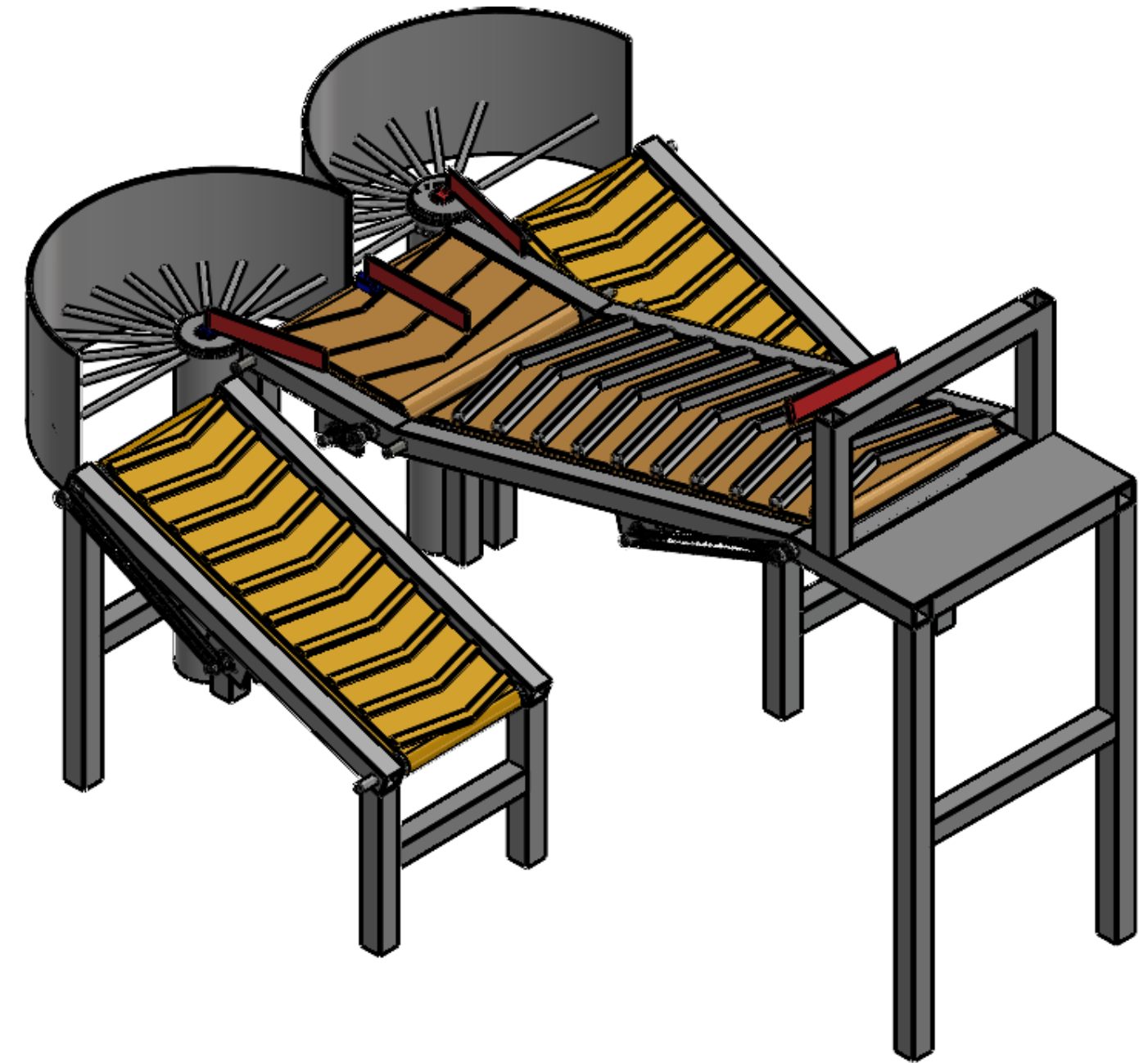
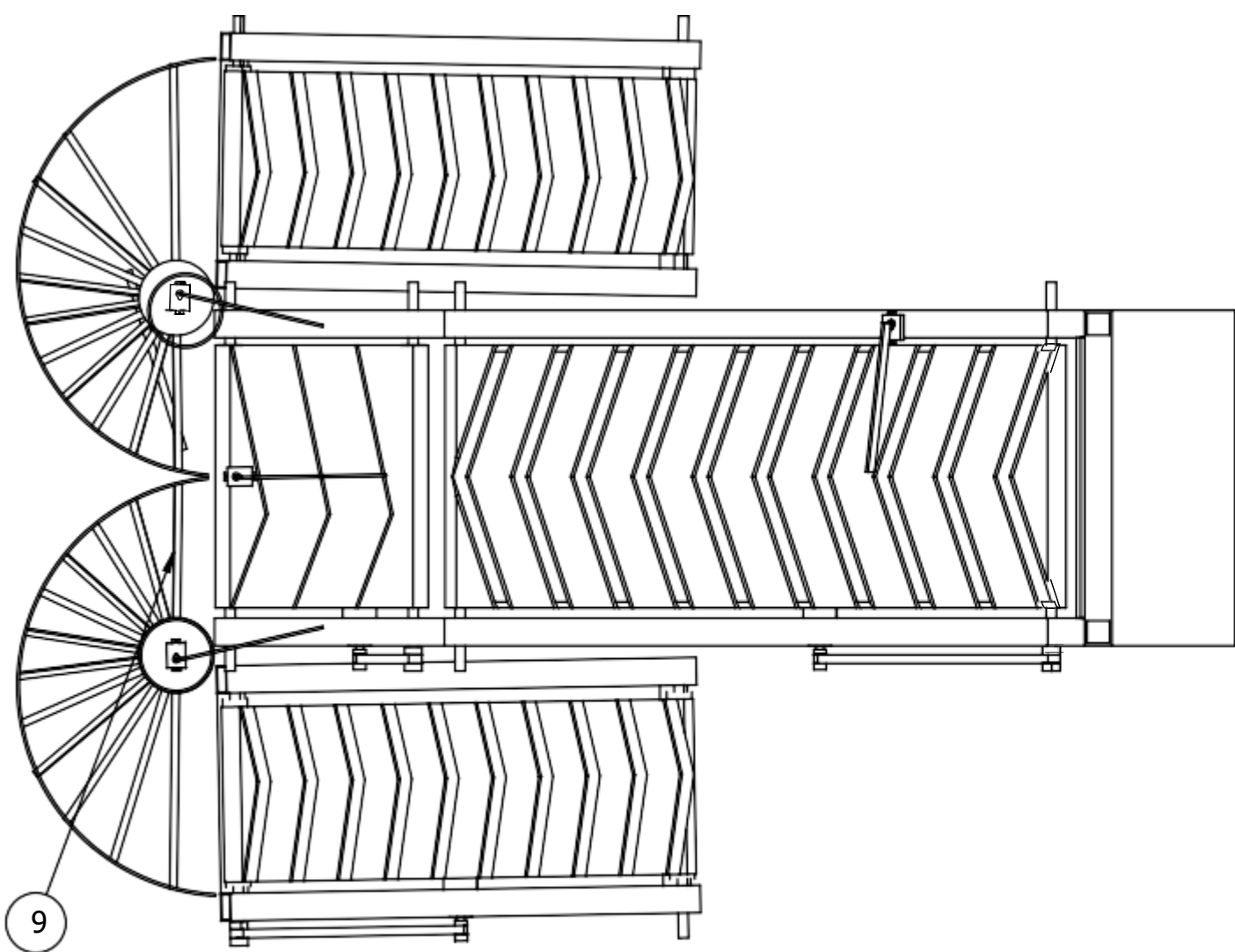
RANCANG BANGUN ALAT PEMINDAH
BARANG DENGAN SISTEM CONVEYOR

Skala 1:1 Digambar
Diperiksa

1. TOL ` 0,5



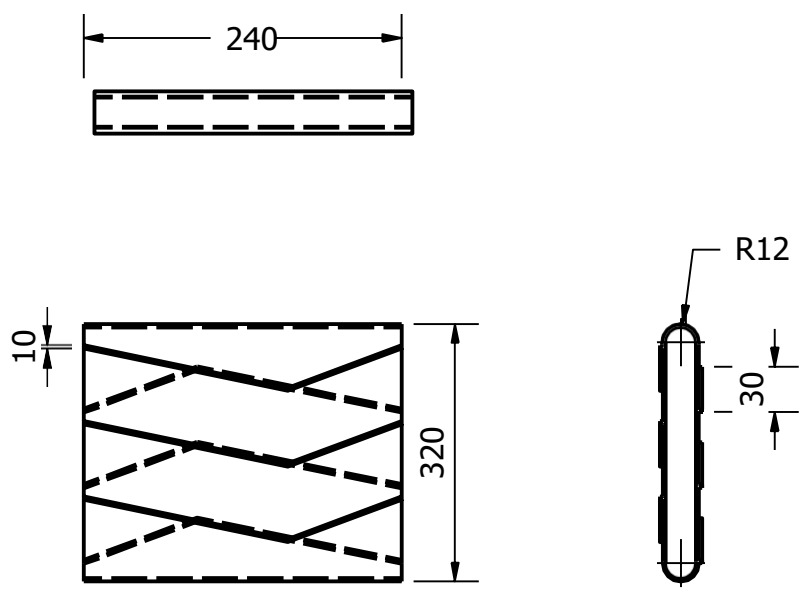
		1	BELT CONVEYOR	1	KULIT SINTETIS	500x2000	DIBELI			
JUMLAH			NAMA BAGIAN	No. BGN	MATERIAL	UKURAN	KETERANGAN			
III	II	I	Perubahan :							
			RANCANG BANGUN ALAT PEMINDAH BARANG DENGAN SISTEM CONVEYOR							
JURUSAN TEKNIK MESIN POLITEKNIK NEGERI SRIWIJAYA						DRA ME : 002/RSV				



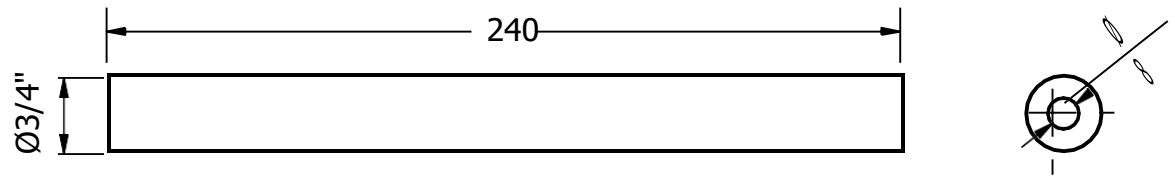
1	Motor DC 3	18		12Vx6,5Ax260RPM	Dibeli
1	Motor DC 2	17		12VX1,3AX100RPM	Dibeli
3	Timing Pulley 1	16	Aluminium	6 x 20 Teeth	Dibeli
3	Timing Belt Pulley	15	Rubber	∅ 200 x 6	Dibeli
3	Bracket Motor DC	14	Plat	300 x 300	Dibeli
1	Motor DC 1	13		24Vx4,4Ax140RPM	Dibeli
3	Timing Pulley 2	12	Aluminium	8 x 32 Teeth	Dibeli
4	Pendorong	11	Stainless	200 x 200	Dibuat
4	Motor Servo	10		40,6 x 20 x 45	Dibeli
22	Poros Plat	9	Stainless	∅ 6 x 2000	Dibuat
1	Belt Konveyor	8	Sintetis	500 x 2000	Dibeli
8	Roller	7	Galvanis	∅ 3/4" x 2000	Dibuat
16	Rangka Bawah	6	Aluminium	20 x 20 x 2 - 6000	Dibuat
2	Plat Pelindung	5	Plat	500 x 500	Dibuat
2	Pipa Tabung	4	Galvanis	∅ 1,5" x 700	Dibuat
8	Rangka Atas	3	Aluminium	20 x 20 x 2 - 6000	Dibuat
8	Poros Roller	2	SS 307	∅ 8 x 2000	Dibeli
1	Belt Konveyor	1	Sintetis	500 x 2000	Dibeli

Jumlah	Nama Bagian	No. Bag	Bahan	Ukuran	Keterangan
III	II	I	Perubahan :		
RANCANG BANGUN ALAT PEMINDAH BARANG DENGAN SISTEM KONVEYOR				Skala	Digambar
				1 : 5	Diperiksa
POLITEKNIK NEGERI SRIWIJAYA				DRA ME/001/RSV	

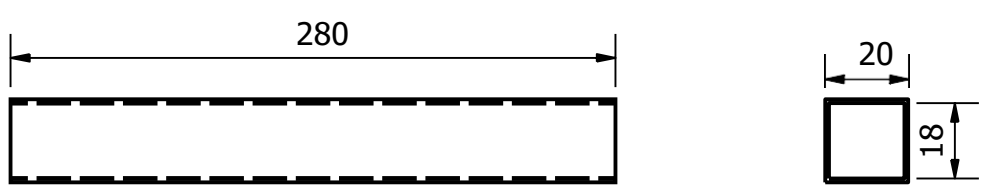
8. TOL ` 05



7. TOL ` 0,5



6. TOL ` 0,5



		1	BELT CONVEYOR	8	KULIT SINTETIS	500X2000	DIBELI						
		8	ROLLER	7	GALVANIS	Ø3/4"X2000	DIBUAT						
		16	RANGKA BAWAH	6	HOLLOW ALUMINIUM	20X20X2-6000	DIBUAT						
JUMLAH			NAMA BAGIAN	No. BGN	MATERIAL	UKURAN	KETERANGAN						
III	II	I	Perubahan :										
RANCANG BANGUN ALAT PEMINDAH BARANG DENGAN SISTEM CONVEYOR						Skala 1 : 2	<table border="1"> <tr> <td>Digambar</td> <td>TIM</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Diperiksa</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>	Digambar	TIM		Diperiksa		
Digambar	TIM												
Diperiksa													
JURUSAN TEKNIK MESIN POLITEKNIK NEGERI SRIWIJAYA						DRAG ME : 004/RSV							

Program CODING Miniatur Conveyor

```
#include <SoftwareSerial.h>
SoftwareSerial barcodeSerial(11, 10); // RX: Pin 10, TX: Pin 11
String barcodeData = "";
/*----- LCD Deklarasi -----*/
#include <Wire.h>
#include <LiquidCrystal_I2C.h>
LiquidCrystal_I2C lcd(0x27, 16, 2);
/*----- Servo -----*/
#include <Servo.h>
Servo Servo1, Servo2, Servo3, Servo4, Servo5;
int pos;
/*----- Sensor InfraRed -----*/
const int DeteksiBenda1 = 23;
const int DeteksiBenda2 = 27;
const int DeteksiBenda3 = 31;
const int DeteksiBenda4 = 35;
/*----- Logika -----*/
int tipe = 0;
int lock1 = 0;
const int Button = 53;
void setup() {
  pinMode(Button, INPUT_PULLUP);
  /*----- Memunculkan Serial Begin -----*/
  Serial.begin(9600);
  /*----- Mode Input -----*/
  pinMode(DeteksiBenda1, INPUT);
  pinMode(DeteksiBenda2, INPUT);
  pinMode(DeteksiBenda3, INPUT);
  pinMode(DeteksiBenda4, INPUT);

  /*----- Pin Servo -----*/
  Servo1.attach(A0);
  Servo2.attach(A2);
  Servo5.attach(5);
  Servo2.write(90);

  /*----- Memulai Serial Begin RX TX -----*/
  barcodeSerial.begin(9600);
  barcodeSerial.write("\r\n"); // Mengirimkan karakter CR dan LF ke modul barcode untuk membersihkan
  buffer
  delay(100);
  lcd.init();
  lcd.init();
  lcd.backlight();
  lcd.setCursor(0, 0);
  lcd.print("Silahkan Masukan Barang");
}

void loop() {
  if (digitalRead(Button) == 1) {
    Servo5.write(0);
  }
  else {
    Servo5.write(180);
  }
  if (barcodeSerial.available()) {
    char data = barcodeSerial.read();
    if (data == '\r') {
```

```

Serial.println(barcodeData); //pengambilan data lebih mudah di serial print
barcodeData = ""; // Mengosongkan data barcode untuk menerima barcode berikutnya

} else {
barcodeData += data; // Membaca karakter data barcode

}
}
//tipe = 1 itu ke kiri
//tipe = 2 itu ke kanan
if (barcodeData == "1236-KERTAS-113") {
lcd.setCursor(0, 1);
lcd.print("BUKU          ");
tipe = 1;
lock1 = 1;
}
else if (barcodeData == "1239-KULIT-117") {
lcd.setCursor(0, 1);
lcd.print("SEPATU          ");
tipe = 2;
lock1 = 1;
}
else if (barcodeData == "1234-KATUN-111") {
lcd.setCursor(0, 1);
lcd.print("BAJU          ");
lock1 = 1;
tipe = 1;
}
else if (barcodeData == "1238-KARET-116") {
lcd.setCursor(0, 1);
lcd.print("PENA          ");
lock1 = 1;
tipe = 2;
}
else {
if (lock1 == 0) {
tipe = 0;
lcd.setCursor(0, 1);
lcd.print("Tidak terbaca ");
}
}
if (digitalRead(DeteksiBenda1) == 0) {
if (tipe == 0) {
Servo1.write(0);
delay(1500);
Servo1.write(20);
delay(200);
Servo1.write(30);
delay(200);
Servo1.write(40);
delay(200);
Servo1.write(50);
delay(200);
Servo1.write(60);
delay(200);
Servo1.write(70);
delay(200);
Servo1.write(80);
delay(200);
}
}
}

```

```

Servo1.write(90);
  delay(200);
}
}
if (digitalRead(DeteksiBenda2) == 0) {
  if (tipe == 1) {
    Servo2.write(125);
    delay(8000);
    tipe = 3;
  }
  else if (tipe == 2) {
    Servo2.write(65);
    delay(8000);
    tipe = 4;
  }
}
}
if (tipe == 3) {

  Servo3.attach(A4);
  delay(1000);
  tipe = 5;
}
if (tipe == 5) {
  if (digitalRead(DeteksiBenda3) == 0) {
    Servo3.attach(A9);
    tipe = 0;
    lock1 = 0;
    Servo2.write(90);
  }
}
if (tipe == 4) {
  Servo4.attach(7);
  delay(1000);
  tipe = 6;
}
if (tipe == 6) {
  if (digitalRead(DeteksiBenda4) == 0) {
    Servo4.attach(12);
    tipe = 0;
    lock1 = 0;
    Servo2.write(90);
  }
}
}
}
}

```