

LAMPIRAN

Program Arduino Nano

```
unsigned long previousMillis = 0;
const long interval = 1000;

const int dirPin = 4;
const int stepPin = 5;
const int stepsPerRevolution = 200;

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

#include <DS3231.h>
DS3231 rtc(SDA, SCL);
Time t;
int langka;
void setup()
{
    lcd.begin();
    lcd.backlight();
    Serial.begin(115200);
    rtc.begin();
    pinMode(6, OUTPUT);
    pinMode(7, OUTPUT);
    digitalWrite(7, LOW); // stop
    analogWrite(6, 0);

    pinMode(8, OUTPUT);
    pinMode(9, OUTPUT);
    digitalWrite(8, HIGH);
    digitalWrite(9, HIGH);

    pinMode(11, INPUT_PULLUP);
    pinMode(12, INPUT_PULLUP);

    // The following lines can be uncommented to set the date and time
    // rtc.setDOW(MONDAY); // Set Day-of-Week to SUNDAY
    // rtc.setTime(2, 25, 0); // Set the time to 12:00:00 (24hr format)
    // rtc.setDate(1, 7, 2024); // Set the date to January 1st, 2014
    stepper_home();
    while (digitalRead(12) == HIGH) {
        digitalWrite(7, HIGH); // naik
        analogWrite(6, 255 - 100);
```

```

}

digitalWrite(7, LOW);// stop
analogWrite(6, 0);

}

int pot1, pot2, pot3;
void loop()
{
    pot1 = map(analogRead(A0), 1023, 0, 0, 100);
    pot2 = map(analogRead(A1), 1023, 0, 0, 100);
    pot3 = map(analogRead(A2), 1023, 0, 0, 100);
    Serial.print(digitalRead(11));
    Serial.print(" || ");
    Serial.println(digitalRead(12));

    tampil();
    if (pot1 <= 50) {
        lcd.clear();
        lcd.print("Siram pot 1");
        stepper_home();
        siram_air(1, 1);
    }

    if (pot2 <= 50) {
        lcd.clear();
        lcd.print("Siram pot 2");
        if (langka < 40) {
            for (int i = langka; i < 40; i++) {
                stepper_maju();
            }
            siram_air(2, 1);
        }
        else if (langka > 40) {
            for (int i = langka; i > 40; i--) {
                stepper_mundur();
            }
            siram_air(2, 1);
        }
    }

    if (pot3 <= 50) {
        lcd.clear();
        lcd.print("Siram pot 3");
        if (langka < 90) {
            for (int i = langka; i < 90; i++) {
                stepper_maju();
            }
        }
    }
}

```

```
        }
        siram_air(3, 1);
    }
}

if (t.min == 1) {
    siram_rtc();
}
else if (t.min == 5) {
    siram_rtc();
}
else if (t.min == 10) {
    siram_rtc();
}

else if (t.min == 15) {
    siram_rtc();
}

else if (t.min == 20) {
    siram_rtc();
}

else if (t.min == 25) {
    siram_rtc();
}

else if (t.min == 30) {
    siram_rtc();
}

else if (t.min == 35) {
    siram_rtc();
}

else if (t.min == 40) {
    siram_rtc();
}

else if (t.min == 45) {
    siram_rtc();
}

void stepper_home() {
    while (digitalRead(11) == HIGH) {
```

```
stepper_mundur();
lcd.setCursor(0, 0);
lcd.print("Kalibrasi");
lcd.setCursor(0, 1);
lcd.print("pin = ");
lcd.print(digitalRead(11));
}
langka = 0;
lcd.clear();
}

void stepper_maju() {
langka++;
lcd.setCursor(12, 0);
lcd.print(langka);
lcd.print(" ");
digitalWrite(dirPin, LOW);
for (int x = 0; x < stepsPerRevolution; x++)
{
digitalWrite(stepPin, HIGH);
delayMicroseconds(500);
digitalWrite(stepPin, LOW);
delayMicroseconds(500);
}
}

void stepper_mundur() {
langka--;
lcd.setCursor(12, 0);
lcd.print(langka);
lcd.print(" ");
digitalWrite(dirPin, HIGH);
for (int x = 0; x < stepsPerRevolution; x++)
{
digitalWrite(stepPin, HIGH);
delayMicroseconds(500);
digitalWrite(stepPin, LOW);
delayMicroseconds(500);
}
}

void tampil() {
Serial.print("Today is the ");
Serial.print(t.date, DEC);
Serial.print(". day of ");
Serial.print(rtc.getMonthStr());
```

```

Serial.print(" in the year ");
t = rtc.getTime();
lcd.setCursor(0, 0);
lcd.print(t.date);
lcd.print("-");
lcd.print(rtc.getMonthStr());
lcd.print(" ");
lcd.print(t.hour, DEC);
lcd.print("-");
lcd.print(t.min, DEC);

lcd.setCursor(0, 1);
lcd.print(pot1);
lcd.print(" ");
lcd.setCursor(5, 1);
lcd.print(pot2);
lcd.print(" ");
lcd.setCursor(10, 1);
lcd.print(pot3);
lcd.print(" ");

Serial.print("A0: ");
Serial.print(analogRead(A0));
Serial.print(" || A1: ");
Serial.print(analogRead(A1));
Serial.print(" || A2: ");
Serial.print(analogRead(A2));
Serial.println();
Serial.print(rtc.getDOWStr());
Serial.print(" ");
// Send date over serial connection
Serial.print("Today is the ");
Serial.print(t.date, DEC);
Serial.print(". day of ");
Serial.print(rtc.getMonthStr());
Serial.print(" in the year ");
Serial.print(t.year, DEC);
Serial.print(" -- ");
Serial.println(rtc.getTimeStr());
}

void siram_air(int pot, int tip) {
  lcd.clear();
  lcd.print("Turunkan");
  lcd.setCursor(0, 1);
  lcd.print("pot: " + String(pot));
}

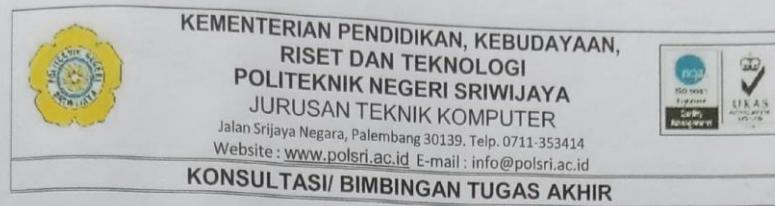
```

```
analogWrite(6, 100);
digitalWrite(7, LOW);// turun
delay(10000);
lcd.clear();
lcd.print("Turunkan");
lcd.setCursor(0, 1);
lcd.print("Aktif Penyiram");
if (tipe == 1) {
    digitalWrite(8, LOW); // siram
}
else if (tipe == 2) {
    digitalWrite(9, LOW); // siram petisida
}
delay(10000);
lcd.clear();
lcd.print("stop gerak");
lcd.setCursor(0, 1);
lcd.print("Aktif Penyiram");
analogWrite(6, 0);
digitalWrite(7, LOW);// stop
digitalWrite(8, HIGH); // stop siram
digitalWrite(9, HIGH); // stop siram petisida
delay(2000);
lcd.clear();
lcd.print("naik");
lcd.setCursor(0, 1);
lcd.print("Aktif Penyiram");
analogWrite(6, 255 - 100);
digitalWrite(7, HIGH);// naik
if (tipe == 1) {
    digitalWrite(8, LOW); // siram
}
else if (tipe == 2) {
    digitalWrite(9, HIGH); // siram petisida
}
delay(10000);
lcd.clear();
lcd.print("naik");
lcd.setCursor(0, 1);
lcd.print("stop Penyiram");
digitalWrite(8, HIGH); // stop siram

while (digitalRead(12) == HIGH) {
    digitalWrite(7, HIGH);// naik
    analogWrite(6, 255 - 100);
}
```

```
}

void siram_RTC() {
    lcd.clear();
    lcd.setCursor(0, 1);
    lcd.print("Siram RTC");
    stepper_home();
    siram_air(1, 2);
    for (int i = langka; i < 40; i++) {
        stepper_maju();
    }
    siram_air(2, 2);
    for (int i = langka; i < 90; i++) {
        stepper_maju();
    }
    siram_air(3, 2);
}
```

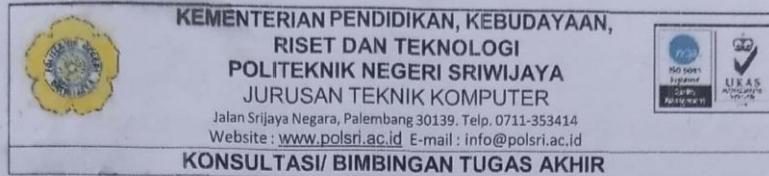


Nama Mahasiswa : Febi Angguni
 NIM : 062130701666
 Jurusan/Program Studi : Teknik Komputer / D3Teknik Komputer
 Dosen Pembimbing 1 : Ema Laila, S.Kom., M.Kom
 Judul : Rancang Bangun Robot Arm Cartesian
 Penyemprot Pestisida Otomatis Pada Tanaman Cabai Secara Periodik.

NO	TANGGAL	URAIAN	RARAF PEMBIMBING
1.	6 - 6 - 2024	Mengajukan Bab I (Revisei)	
2.	10 - 6 - 2024	Revisei Bab I	
3.	12 - 6 - 2024	Revisei Bab I (Acc)	
4.	14 - 6 - 2024	Mengajukan Bab II dan III (Revisei)	
5.	17 - 6 - 2024	Revisei Bab II dan III	
6.	19 - 6 - 2024	Revisei Bab II dan III (Acc)	
7.	21 - 6 - 2024	Mengajukan Bab IV (Revisei)	
8.	29 - 6 - 2024	Revisei Bab IV	
9.	27 - 6 - 2024	Revisei Bab IV (Acc)	
10.	1 - 7 - 2024	Mengajukan Bab V (Acc)	
11.	4 - 7 - 2024	Acc Layanan Akhir	

Palembang, 12 Juli 2024
 Mengetahui,
 Ketua Jurusan Teknik Komputer

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



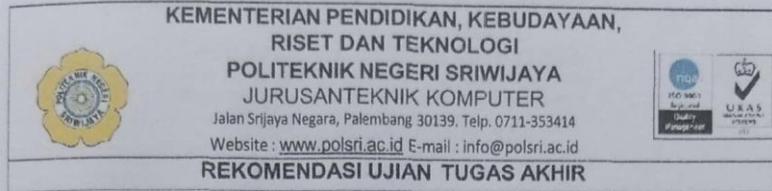
KONSULTASI/ BIMBINGAN TUGAS AKHIR

Nama Mahasiswa : Febi Angguni
 NIM : 062130701666
 Jurusan/Program Studi : Teknik Komputer / D3Teknik Komputer
 Dosen Pembimbing II : Dr. M.Miftakul Amin, S.Kom., M.Eng.
 Judul : Rancang Bangun Robot Arm Cartesian
 Penyemprot Pestisida Otomatis Pada Tanaman Cabai Secara Periodik.

NO	TANGGAL	URAIAN	PARAF PEMBIMBING
1.	6-6-2024	Mengajukan Bab I (Rviii)	
2.	11-6-2024	Mengajukan Bab I (Acc)	
3.	13-6-2024	Mengajukan Bab II, III (Rviii)	
4.	20-6-2024	Reviii Bab II, III (Acc)	
5.	26-6-2024	Mengajukan Bab IV, V (Rviii)	
6.	27-6-2024	Reviii Bab IV, V	
7.	4-7-2024	Reviii Bab IV, V (Acc)	
8.	11-7-2024	Acc Laporan Akhir	

Palembang, 12 Juli 2024
 Mengetahui,
 Ketua Jurusan Teknik Komputer

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



Pembimbing Laporan Tugas Akhir, memberikan rekomendasi ujian laporan tugas akhir kepada,

Nama Mahasiswa	:	Febi Angguni
NIM	:	062130701666
Jurusan/Program Studi	:	Teknik Komputer/D3 Teknik Komputer
Judul Tugas Akhir	:	Rancang Bangun Robot ARM Cartesian Penyemprot Pestisida Otomatis Pada Tanaman Cabai Secara Priodik

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

Palembang, 11 Juli 2024

Disetujui oleh,

Pembimbing I

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

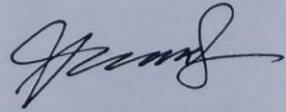
Pembimbing II

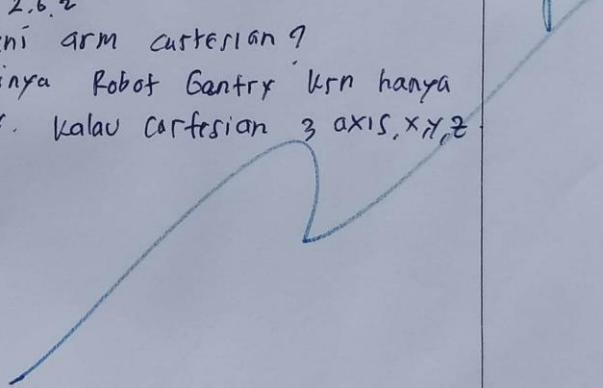
Dr. M. Miftakul Amin, S.Kom., M.Eng.
NIP. 197912172012121001

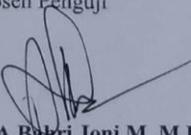
	<p>KEMENTERIAN PENDIDIKAN, KEBUDAYAAN, RISET DAN TEKNOLOGI POLITEKNIK NEGERI SRIWIJAYA Jalan Sriwijaya Negara, Palembang 30139. Telp. 0711-353414 Website : www.polsri.ac.id E-mail : info@polsri.ac.id</p> <p>REVISI TUGAS AKHIR (TA)</p>	 
---	---	--

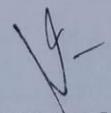
Dosen Penguji : Azwardi, ST., M.T
 Nama Mahasiswa : Febi Angguni
 NIM : 062130701666
 Jurusan /Program Studi : Teknik Komputer/D3 Teknik Komputer
 Judul LA/ Skripsi : Rancang Bangun Robot ARM Cartesian Penyemprot Pestisida Otomatis Pada Tanaman Cabai Secara Periodik

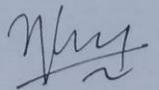
No	Uraian Revisi	Paraf
		

Palembang, 16 - 7 - 2024
 Dosen Penguji

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

	<p>KEMENTERIAN PENDIDIKAN, KEBUDAYAAN, RISET DAN TEKNOLOGI POLITEKNIK NEGERI SRIWIJAYA Jalan Sriwijaya Negara, Palembang 30139. Telp. 0711-353414 Website : www.polsri.ac.id E-mail : info@polsri.ac.id</p>	 
REVISI TUGAS AKHIR (TA)		
<p>Dosen Pengaji : Indarto, ST., M.Cs Nama Mahasiswa : Febi Angguni NIM : 062130701666 Jurusan / Program Studi : Teknik Komputer/D3 Teknik Komputer Judul LA/ Skripsi : Rancang Bangun Robot ARM Cartesian Penyemprot Pestisida Otomatis Pada Tanaman Cabai Secara Periodik</p>		
No	Uraian Revisi	Paraf
-	<p>- jika hanya 1 2.G.1 maka harus caga, minimal ada 2.G.1, ada 2.G.2</p> <p>- apakah benar ini arm cartesian ? ke ini sepeertinya Robot Gantry krn hanya 2 axis X, Y. Kalau cartesian 3 axis, X, Y, Z</p> 	
Palembang, 16-7-2024 Dosen Pengaji  <u>Indarto, ST., M.Cs</u> NIP. 197307062005011003		

	<p>KEMENTERIAN PENDIDIKAN, KEBUDAYAAN, RISET DAN TEKNOLOGI POLITEKNIK NEGERI SRIWIJAYA Jalan Sriwijaya Negara, Palembang 30139, Telp. 0711-353414 Website : www.polsri.ac.id E-mail : info@polsri.ac.id</p>	 
REVISI TUGAS AKHIR (TA)		
<p>Dosen Penguji : Ir.A Bahri Joni M.,M.Kom Nama Mahasiswa : Febi Angguni NIM : 062130701666 Jurusan /Program Studi : Teknik Komputer/D3 Teknik Komputer Judul LA/ Skripsi : Rancang Bangun Robot ARM Cartesian Penyemprot Pestisida Otomatis Pada Tanaman Cabai Secara Periodik</p>		
No	Uraian Revisi	Paraf
		
Palembang, 16 - 7 - 2024 Dosen Penguji  <u>Ir.A Bahri Joni M.,M.Kom</u> <u>NIP. 196007101991031001</u>		

	<p>KEMENTERIAN PENDIDIKAN, KEBUDAYAAN, RISET DAN TEKNOLOGI POLITEKNIK NEGERI SRIWIJAYA Jalan Sriwijaya Negara, Palembang 30139, Telp. 0711-353414 Website : www.polsri.ac.id E-mail : info@polsri.ac.id</p>	 
REVISI TUGAS AKHIR (TA)		
<p>Dosen Pengaji : Ali Firdaus,M.Kom Nama Mahasiswa : Febi Angguni NIM : 062130701666 Jurusan /Program Studi : Teknik Komputer/D3 Teknik Komputer Judul LA/ Skripsi : Rancang Bangun Robot ARM Cartesian Penyemprot Pestisida Otomatis Pada Tanaman Cabai Secara Periodik</p>		
No	Uraian Revisi	Paraf
		
Palembang, 16 - 7 - 2024 Dosen Pengaji  <u>Ali Firdaus,M.Kom</u> <u>NIP. 197010112001121001</u>		

	<p>KEMENTERIAN PENDIDIKAN, KEBUDAYAAN, RISET DAN TEKNOLOGI POLITEKNIK NEGERI SRIWIJAYA Jalan Sriwijaya Negara, Palembang 30139. Telp. 0711-353414 Website : www.polsri.ac.id E-mail : info@polsri.ac.id</p>	 
REVISI TUGAS AKHIR (TA)		
<p>Dosen Penguji : Ica Admirani, M.Kom Nama Mahasiswa : Febi Angguni NIM : 062130701666 Jurusan / Program Studi : Teknik Komputer/D3 Teknik Koomputer Judul LA/ Skripsi : Rancang Bangun Robot ARM Cartesian Penyemprot Pestisida Otomatis Pada Tanaman Cabai Secara Periodik</p>		
No	Uraian Revisi	Paraf
	<i>Revisi lihat laporan</i>	<i>Y</i>
Palembang, 16 - 7 - 2024 Dosen Penguji		
 <u>Ica Admirani, M.Kom</u> NIP: 19790328200501200		

	KEMENTERIAN PENDIDIKAN, KEBUDAYAAN, RISET DAN TEKNOLOGI POLITEKNIK NEGERI SRIWIJAYA Jalan Srijaya Negara, Palembang 30139, Telp. 0711-353414 Website : www.polsri.ac.id E-mail : info@polsri.ac.id	 
PELAKSANAAN REVISI LAPORAN AKHIR (LA)		

Mahasiswa berikut,

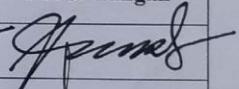
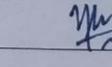
Nama Mahasiswa : Febi Angguni

NIM : 062130701666

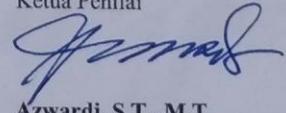
Jurusan /Program Studi : Teknik Komputer/D3 Teknik Komputer

Judul Laporan Akhir : Rancang Bangun Robot ARM Cartesian Penyemprot
Pestisida Otomatis Pada Tanaman Cabai Secara Periodik

Telah melaksanakan revisi terhadap Laporan Akhir (LA) yang diseminarkan pada hari **Selasa** tanggal **16** bulan **Juli** tahun **2024**. Pelaksanaan revisi terhadap Laporan Akhir tersebut telah disetujui oleh Dosen penilai yang memberikan revisi:

No.	Komentar	Nama Dosen Pengaji	Tanggal	Tanda Tangan
1.		Azwardi,ST.,M.T		
2.	acc	Ir.A Bahri Joni M.,M.Kom.	29/07/2024	
3.	✓	Indarto,ST.,M.Cs	29/07/2024	
4.	✓	Ali Firdaus,M.Kom	29/07/2024	
5.	acc	Ica Admirani, M.Kom	29/07/2024	

Palembang, 29 - 7 - 2024
Ketua Penilai


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