

**IMPLEMENTASI PERANGKAT KERAS SISTEM PENGISI  
GALON OTOMATIS MENGGUNAKAN MEDIA CONVEYOR  
UNTUK SKALA UMKM BERBASIS ANDROID**



**LAPORAN AKHIR**

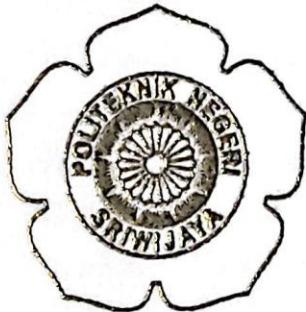
**Disusun untuk Memenuhi Syarat Menyelesaikan Pendidikan Diploma III  
Pada Jurusan Teknik Elektro Program Studi Teknik Telekomunikasi**

**Oleh :**

**DINDA MARSELA  
062230330726**

**POLITEKNIK NEGERI SRIWIJAYA  
PALEMBANG  
2025**

**LEMBAR PENGESAHAN**  
**IMPLEMENTASI PERANGKAT KERAS SISTEM PENGISI**  
**GALON OTOMATIS MENGGUNAKAN MEDIA CONVEYOR**  
**UNTUK SKALA UMKM BERBASIS ANDROID**



Oleh:

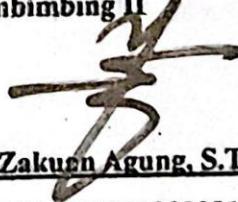
DINDA MARSELLA

062330330726

Menyetujui,

Palembang, Agustus 2025

Pembimbing II

  
M. Zakuen Agung, S.T., M.Kom.

NIP. 196909291993031004

Pembimbing I

  
Nasron, S.T., M.T.

NIP. 196808221993031001

Mengetahui,

Ketua Jurusan

Teknik Elektro

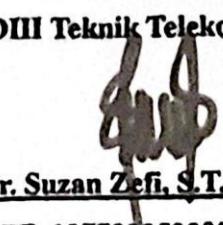


Dr. Ir. Selamat Muslimin, S.T., M.Kom., IPM.

NIP. 197907222008011007

Koordinator Program Studi

DIII Teknik Telekomunikasi



Ir. Suzan Zefi, S.T., M.Kom.

NIP. 197709252005012003

## **SURAT PERNYATAAN**

Saya yang bertanda tangan dibawah ini:

Nama : Dinda Marsela  
NIM : 062230330726  
Program Studi : DIII Teknik Telekomunikasi  
Jurusan : Teknik Elektro  
Judul : **Implementasi Perangkat Keras Sistem Pengisi Galon Otomatis Menggunakan Media Conveyor Untuk Skala Ukm Berbasis Android**

Menyatakan bahwa dengan sesungguhnya Laporan Akhir ini adalah benar hasil kerja saya sendiri dan bukan merupakan hasil penjiplakan (*plagiat*). Apabila ditemukan unsur penjiplakan (*plagiat*) dalam tugas akhir ini kecuali yang telah disebutkan sumbernya, maka saya bersedia menerima sanksi akademik dari Politeknik Negeri Sriwijaya.

Demikian, pernyataan ini saya buat dalam keadaan sadar dan tidak dipaksakan.

Palembang,

2025

Penulis



Dinda Marsela

NIM. 062230330726

## MOTO

*"Maka Sesungguhnya Bersama Kesulitan Ada Kemudahan. Maka Apabila Engkau Telah Selesai (Dari Suatu Urusan), Tetaplah Bekerja Keras (Untuk Urusan Yang Lain). Dan Hanya Kepada TUHAN Mu Lah Engkau Berharap"*

*(QS. Al-Insyirah, 6-8)*

*Karya Ini Kupesembahkan Kepada:*

- ❖ *Allah SWT Beserta Nabi Muhammad SAW*
- ❖ *Almarhum Bapak, Almarhumah Ibu, dan kakak-kakak saya tercinta yang selalu memberikan dorongan moral, material, serta doa yang tiada hentinya dan selalu memberikan semangat dalam keadaan apapun.*
- ❖ *Bapak Nasron, S.T.,M.T. selaku pembimbing I yang selalu memberikan pengarahan serta bimbingannya*
- ❖ *Bapak M. Zakuan Agung, S.T.,M.Kom. selaku pembimbing II yang selalu memberikan pengarahan serta bimbingannya.*
- ❖ *Untuk diri saya sendiri Dinda Marsela yang telah berjuang, bertahan, dan tidak pernah menyerah dalam keadaan sesulit apapun selama perkuliahan dan proses pembuatan Laporan Akhir ini.*
- ❖ *Pemilik nim 062230330738 yang telah membersamai penulis pada hari-hari yang tidak mudah, terimakasih telah mendengarkan keluh kesah, memberikan dukungan, semangat maupun bantuan lainnya. Serta, telah membersamai penulis dari awal kuliah hingga sekarang.*
- ❖ *Partner laporan akhir M Ridho Akbar yang telah menemanı bimbingan serta mendengarkan keluh kesah selama masa pembuatan alat.*
- ❖ *Penyemangat sekaligus rekan seperjuangan semasa kuliah Karin, Sely, Chika, Casa.*
- ❖ *Teman - teman seperjuangan, kelas 6TB angkatan 2022*
- ❖ *Almamater tercinta, Politeknik Negeri Sriwijaya*

## **ABSTRAK**

### **IMPLEMENTASI PERANGKAT KERAS SISTEM PENGISI GALON OTOMATIS MENGGUNAKAN MEDIA *CONVEYOR* UNTUK SKALA UMKM BERBASIS ANDROID**

**(2025 : xiv + 68 Halaman + 24 Gambar + 16 Tabel + 8 Lampiran)**

---

**DINDA MARSELA**

**062230330726**

**JURUSAN TEKNIK ELEKTRO**

**PROGRAM STUDI DIII TEKNIK TELEKOMUNIKASI**

**POLITEKNIK NEGERI SRIWIJAYA**

Penelitian ini membahas implementasi sistem pengisi galon otomatis berbasis *conveyor* dan aplikasi Android yang dirancang untuk meningkatkan efisiensi proses pengisian air galon pada skala Usaha Mikro, Kecil, dan Menengah (UMKM). Sistem ini menggunakan mikrokontroler ESP32 sebagai pusat kendali yang terhubung dengan berbagai komponen seperti sensor proximity kapasitif, motor servo, motor pompa, *motor conveyor*, relay, MOSFET, dan push button. Proses pengendalian dan pemantauan alat dapat dilakukan secara jarak jauh melalui aplikasi Blynk pada *smartphone* Android. Hasil implementasi menunjukkan bahwa sistem mampu mengisi air secara otomatis dengan waktu yang konsisten, yaitu 4 menit 29 detik untuk setiap galon, serta mengirimkan notifikasi ke aplikasi ketika galon penuh. Pengujian hardware dilakukan dengan menggunakan multimeter dan osiloskop untuk memastikan kestabilan suplai tegangan pada setiap komponen, yang terbukti bekerja sesuai dengan spesifikasi. Sensor proximity berhasil mendeteksi keberadaan galon pada jarak efektif  $\leq 5$  cm, sementara pengujian sistem secara keseluruhan menunjukkan kinerja yang stabil, responsif, dan sesuai fungsinya. Metode pengujian black box terhadap aplikasi juga menunjukkan bahwa seluruh fitur kendali bekerja dengan baik, termasuk tombol start, stop, pemilihan galon, dan pemulihan koneksi setelah offline. Dengan hasil yang diperoleh, sistem ini dinilai layak diterapkan pada sektor UMKM karena mampu meningkatkan produktivitas, akurasi pengisian, serta meminimalkan intervensi manual melalui kontrol otomatis dan jarak jauh.

**Kata kunci:** **ESP32, sensor proximity, motor servo, conveyor, Android, Blynk, otomatisasi, UMKM.**

## ***ABSTRACT***

### ***IMPLEMENTATION OF HARDWARE FOR AUTOMATIC GALON FILLING SYSTEM USING CONVEYOR MEDIA FOR MSME SCALE BASED ON ANDROID***

***(2025 : xiv + 68 Pages + 24 Images + 17 Tables + 8 Attachments)***

---

---

***DINDA MARSEL A***

***062230330726***

***ELECTRO ENGINEERING***

***STUDY PROGRAM TELECOMMUNICATION ENGINEERING***

***SRIWIJAYA STATE POLYTECHNIC***

*This study discusses the implementation of an automatic gallon-filling system based on a conveyor mechanism and Android application, designed to improve the efficiency of water refilling processes for Micro, Small, and Medium Enterprises (MSMEs). The system utilizes an ESP32 microcontroller as the main controller, connected to various components such as a capacitive proximity sensor, servo motor, water pump motor, conveyor motor, relay, MOSFET, and push buttons. Remote control and monitoring are enabled through the Blynk application on an Android smartphone. The implementation results show that the system can consistently fill each gallon in 4 minutes and 29 seconds, with automatic notifications sent to the application upon completion. Hardware testing using a multimeter and oscilloscope confirmed stable voltage supply across all components, indicating proper operation according to specifications. The proximity sensor effectively detects gallons at a distance of  $\leq 5$  cm, and the entire system demonstrates stable and reliable performance. Black box testing of the application confirmed that all control features functioned as intended, including start, stop, gallon selection, and recovery after internet disconnection. Based on the test results, this system is considered suitable for MSME implementation, offering improved productivity, accurate volume control, and reduced manual intervention through automation and remote operation.*

***Keywords: ESP32, proximity sensor, servo motor, conveyor, Android, Blynk, automation, MSME.***

## KATA PENGANTAR

Puji dan syukur penulis ucapkan kehadiran Allah SWT yang melimpahkan rahmat, karunia, serta hidayah-Nya sehingga penulis telah dapat menyelesaikan Laporan Akhir yang berjudul “**IMPLEMENTASI PERANGKAT KERAS SISTEM PENGISI GALON OTOMATIS MENGGUNAKAN MEDIA CONVEYOR UNTUK SKALA UMKM BERBASIS ANDROID**”.

Laporan Akhir ini dibuat untuk memenuhi syarat untuk menyelesaikan pendidikan Diploma III pada Jurusan Teknik Elektro Program Studi DIII Teknik Telekomunikasi Politeknik Negeri Sriwijaya. Maka pada kesempatan kali ini penulis ingin mengucapkan rasa terima kasih yang sebesar-besarnya kepada:

1. Almarhum ayah tercinta dan almarhumah ibunda tercinta serta kakak-kakak saya, Sumarli Yanti, Joko Darmanto dan Rudi Kurniawan yang telah memberikan dorongan moral, material, maupun doa yang tiada hentinya.
2. Bapak Ir. Irawan Rusnadi, M.T selaku direktur Politeknik Negeri Sriwijaya.
3. Bapak Dr. Ir. Selamat muslimin,ST.,M.Kom.,IPM. selaku ketua jurusan Teknik Elektro Politeknik Negeri Sriwijaya.
4. Ibu Ir. Suzan Zefi S.T.,M.Kom selaku koordinator program studi DIII Teknik Telekomunikasi Politeknik Negeri Sriwijaya.
5. Bapak Nasron, S.T.,M.T selaku Dosen Pembimbing I.
6. Bapak M. Zakuan Agung, S.T.,M.Kom selaku Dosen Pembimbing II.
7. Ibu Ir. Emilia Hesti, S.T., M.Kom. Bapak Nasron, S.T., M.T. Ibu Ir. Nurhajar Anugraha, S.T., M.T. dan Bapak Sopian Soim, S.T., M.T. selaku dosen penguji.
8. Segenap dosen dan seluruh staff karyawan Politeknik Negeri Sriwijaya.
9. Muhammad Noufal Zaky yang telah berkontribusi banyak dalam penulisan laporan akhir ini, meluangkan waktu, tenaga, pikiran, maupun materi kepada penulis, mendukung ataupun menghibur dalam

kesedihan, selalu mendengarkan keluh kesah saya dan senantiasa sabar menghadapi saya. Terimakasih telah menjadi bagian dari perjalanan saya dari 2022 hingga sekarang.

10. Karina Wulandari, Sely Septiani, Apresia Chika Milatu, Annisa Hazrati, dan M Erkyan Fahrezy selaku teman yang selalu memberikan warna, pengalaman, suka dan duka dunia perkuliahan maupun di luar perkuliahan.
11. M Ridho Akbar selaku partner bimbingan yang telah banyak membantu penulis dalam menulis Laporan Akhir, serta telah menambah warna dan pengalaman bagi penulis.
12. Sahabat saya Putri Marshela terima kasih selalu ada dalam titik terendah saya dan terima kasih telah menjadi tempat bercerita serta pendengar setia dalam menjalani hidup.
13. Nabila Putri Zahra dan Lia Puspita Sari selaku teman saya dari SMP hingga sekarang yang selalu mendukung dan menyemangati penulis dalam hal apapun.
14. Teman-teman seperjuangan 6 TB angkatan 2022.

Penulis menyadari bahwa dalam penyusunan laporan akhir ini masih banyak terdapat kekurangan dan keterbatasan pada kemampuan yang penulis miliki. Oleh karena itu, dengan segala kerendahan hati penulis mengharapkan kritik dan saran yang bersifat membangun dari semua pihak demi penyempurnaan laporan ini di masa yang akan datang agar laporan ini menjadi lebih baik lagi.

Akhir kata penulis mengharapkan semoga Laporan Akhir ini dapat bermanfaat terutama bagi mahasiswa Program Studi DIII Teknik Telekomunikasi dan kita semua.

Palembang, 2025

Dinda Marsela  
NIM. 062230330726

## DAFTAR ISI

<b>HALAMAN JUDUL .....</b>	<b>i</b>
<b>LEMBAR PENGESAHAN .....</b>	<b>ii</b>
<b>SURAT PERNYATAAN .....</b>	<b>Error! Bookmark not defined.</b>
<b>MOTO .....</b>	<b>iv</b>
<b>ABSTRAK .....</b>	<b>v</b>
<b>KATA PENGANTAR.....</b>	<b>vii</b>
<b>DAFTAR ISI.....</b>	<b>ix</b>
<b>DAFTAR GAMBAR .....</b>	<b>xii</b>
<b>DAFTAR TABEL .....</b>	<b>xiii</b>
<b>DAFTAR LAMPIRAN .....</b>	<b>xiv</b>
<b>BAB I PENDAHULUAN.....</b>	<b>1</b>
1.1    Latar Belakang .....	1
1.2    Rumusan Masalah .....	2
1.3    Batasan Masalah.....	2
1.4    Tujuan Penelitian.....	2
1.5    Manfaat Penelitian .....	2
1.6    Urgensi Penelitian .....	3
1.7    Hasil Yang Ditargetkan .....	3
1.8    Metode Penelitian.....	3
1.9    Sistematika Penulisan .....	4
1.10   Peta Jalan ( <i>Road Maps</i> ).....	6
<b>BAB II TINJAUAN PUSTAKA .....</b>	<b>7</b>
2.1    ESP32.....	7
2.2    Spesifikasi Teknis ESP32.....	7
2.3.1   Kelebihan ESP32 .....	8
2.3    Sensor proximity .....	8
2.4    Mosfet .....	9
2.5.1   Struktur dan Terminal Mosfet .....	10

2.5.2	Fungsi Mosfet dalam Rangkaian Elektronik.....	10
2.5	<i>Power supply</i> 12V .....	11
2.6.1	Fungsi <i>Power Supply</i> 12V dalam Rangkaian Elektronik.....	11
2.6.2	Komponen Utama dalam <i>Power Supply</i> .....	11
2.6	<i>Power Supply</i> 5 V.....	12
2.7	Modul relay .....	13
2.8	<i>Push button</i> .....	14
2.9	LCD 16x2.....	15
2.10	Kabel jumper.....	16
2.11	<i>Motor pump</i> .....	16
2.12	<i>Conveyor</i> .....	17
2.13	Motor servo .....	18
2.14	Selenoid Valve.....	19
2.15	Android .....	20
2.16	Blynk .....	20
2.17.1	Komponen Utama Blynk.....	21
2.17.2	Cara Kerja Blynk.....	21
2.17.3	Keunggulan Blynk .....	22
2.17.4	Contoh Penggunaan .....	22
2.17	Arduino IDE.....	22
2.18.1	Fitur Utama Arduino IDE.....	23
2.18.2	Kegunaan Arduino IDE dalam Proyek IoT .....	23
2.18.3	Keunggulan Arduino IDE .....	24
2.18	Perbandingan Pada Penelitian Sebelumnya .....	24
<b>BAB III RANCANG BANGUN ALAT .....</b>	<b>29</b>	
3.1	Definisi Perancangan .....	29
3.1.1	Perancangan <i>Hardware</i> .....	29
3.2	Tujuan Perancangan .....	30
3.3	Metode Penelitian.....	30
3.4	<i>Flowchart Hardware</i> .....	30
3.5	Blok Diagram.....	32

3.6	Skema rangkaian .....	33
3.7	Titik Uji Pengukuran .....	36
3.8	Rancang Bangun .....	37
3.8.1	Rancang Bangun Alat.....	38
3.8.2	Spesifikasi Komponen .....	38
3.9	Prinsip Kerja Alat.....	39
<b>BAB IV HASIL DAN PEMBAHASAN .....</b>		<b>40</b>
4.1	Hasil Implementasi Alat.....	40
4.2	Implementasi <i>Hardware</i> .....	41
4.3	Pengujian Alat .....	41
4.3.1	Tujuan Pengujian Alat.....	41
4.3.2	Langkah-Langkah Pengambilan Data .....	41
4.3.3	Pengujian Rangkaian Menggunakan Multimeter.....	42
4.3.4	Pengujian Rangkaian Menggunakan Osiloskop.....	50
4.3.5	Data Jarak Sensor Proximity .....	57
4.3.6	Pengujian Air Pada Galon .....	58
4.3.7	Grafik Pengujian Set Air Pada Galon .....	59
4.3.8	Pengujian <i>Black Box</i> Aplikasi.....	60
4.4	Analisa Keseluruhan .....	61
<b>BAB V PENUTUP .....</b>		<b>64</b>
5.1	Kesimpulan .....	64
5.2	Saran.....	64
<b>DAFTAR PUSTAKA.....</b>		<b>66</b>
<b>LAMPIRAN</b>		

## DAFTAR GAMBAR

<b>Gambar 1.1</b> Road Maps .....	6
<b>Gambar 2.1</b> Mikrokontroller ESP32 .....	7
<b>Gambar 2.2</b> Sensor Proximity .....	9
<b>Gambar 2.3</b> Mosfet .....	10
<b>Gambar 2.4</b> Power Supply 12V .....	11
<b>Gambar 2.5</b> Power Supply 5V .....	12
<b>Gambar 2.6</b> Modul Relay .....	14
<b>Gambar 2.7</b> Push button .....	14
<b>Gambar 2.8</b> LCD 16x2 .....	15
<b>Gambar 2.9</b> Kabel Jumper .....	16
<b>Gambar 2.10</b> Motor Pump .....	17
<b>Gambar 2.11</b> conveyor .....	18
<b>Gambar 2.12</b> Motor Servo .....	18
<b>Gambar 2.13</b> Selenoid Valve .....	19
<b>Gambar 2.14</b> Logo Android .....	20
<b>Gambar 2.15</b> Aplikasi Blynk .....	21
<b>Gambar 2.16</b> Tampilan <i>Sketch</i> di Arduino IDE .....	24
<b>Gambar 3.1</b> Flowchart Hardware .....	31
<b>Gambar 3.2</b> Blok Diagram Sistem .....	32
<b>Gambar 3.3</b> Skematik Perancangan .....	34
<b>Gambar 3.4</b> Design Mekanik .....	38
<b>Gambar 4.1</b> Hasil Perancangan <i>Hardware</i> .....	40
<b>Gambar 4.2</b> Hasil Perancangan Mekanik .....	40
<b>Gambar 4.3</b> Grafik Set Air Pada Galon .....	59

## DAFTAR TABEL

<b>Tabel 2.1</b> Tabel Perbandian Penelitian Sebelumnya.....	24
<b>Tabel 3.1</b> Daftar Komponen yang Digunakan .....	38
<b>Tabel 4.1</b> Pengukuran <i>Power Supply</i> .....	42
<b>Tabel 4.2</b> Pengukuran Tegangan ESP32 .....	43
<b>Tabel 4.3</b> Pengukuran Tegangan LCD .....	44
<b>Tabel 4.4</b> Tegangan Sensor Proximity .....	44
<b>Tabel 4.5</b> Tegangan Pada Relay .....	45
<b>Tabel 4.6</b> Tegangan Pada <i>Push Button</i> .....	46
<b>Tabel 4.7</b> Tegangan Pada Mosfet.....	47
<b>Tabel 4.8</b> Tegangan Pada <i>Conveyor</i> .....	48
<b>Tabel 4.9</b> Tegangan Pada <i>Motor Pump</i> .....	49
<b>Tabel 4.10</b> Tegangan Pada Motor Servo.....	50
<b>Tabel 4.11</b> Hasil Pengukuran Rangkaian Menggunakan Osiloskop.....	51
<b>Tabel 4.12</b> Data jarak Sensor <i>Proximity</i> .....	57
<b>Tabel 4.13</b> Hasil Pengujian Waktu Pengisian Air Pada Galon .....	58
<b>Tabel 4.14</b> Pengujian <i>Black Box</i> Pada Aplikasi .....	60

## **DAFTAR LAMPIRAN**

- |            |  |
|------------|--|
| Lampiran 1 | Kesepakatan Bimbingan Laporan Akhir Pembimbing 1 |
| Lampiran 2 | Kesepakatan Bimbingan Laporan Akhir Pembimbing 2 |
| Lampiran 3 | Lembar Bimbingan Laporan Akhir Pembimbing 1      |
| Lampiran 4 | Lembar Bimbingan Laporan Akhir Pembimbing 2      |
| Lampiran 5 | Lembar Rekomendasi Ujian Laporan Akhir           |
| Lampiran 6 | Lembar Revisi Laporan Akhir                      |
| Lampiran 7 | Pelaksanaan Revisi Laporan Akhir                 |
| Lampiran 8 | Logbook Laporan Akhir                            |