

ABSTRACT
SISTEM PEMBERIAN PAKAN KUCING BERDASARKAN SUARA
KUCING BERBASIS INTERNET OF THINGS (IOT)

(Filza Sabrina Amalia 2023:71)

Cats are one of the many animals kept by humans. Cats need food that is given regularly by their owners. Taking care of pets is getting more and more difficult even though giving food is an easy thing. The author created this with the aim of making it easier for pet owners to provide food every day without hindering activities. The tool that will be made will make it easier for maintenance by using the ESP 32 Devkit, Sound Sensor HC4466, Ultrasonic Sensor HC-SR04, Loadcell Sensor and HX711 Amplifier, Servo Motor, Infrared, RTC DS3231, and Buzzer. Feeding the cat must be done at the right time, namely at 08.00 am and 17.00 pm and in one day. First set feeding hours by clicking on, make sure the feed is more than the minimum limit if the feed is below the minimum limit then the servo will not open and the buzzer will sound, the infrared sensor will detect the presence of a cat and the sound sensor detects the sound of a cat up to 40% of the sound waves. If the cat's sound has not been detected and the time has passed from the specified time, it can be issued with the manual button on the blynk application.

Key Words : *Cats, Feed, ESP 32 Devkit, Servo, Blynk*

ABSTRAK
CAT FEEDING SYSTEM BASED ON CAT SOUND BASED ON THE
INTERNET OF THINGS (IOT)

(Filza Sabrina Amalia 2023:71)

Kucing merupakan salah satu hewan yang banyak dipelihara oleh manusia. Kucing membutuhkan makanan yang diberikan secara rutin oleh pemiliknya. Kegiatan mengurus hewan peliharaan semakin susah walau memberikan makanan merupakan hal yang mudah. Hal ini dibuat dengan tujuan memudahkan pemilik peliharaan dalam memberikan makanan setiap harinya tanpa memperhambat kegiatan. Alat yang akan dibuat ini akan mempermudah pemelihara dengan menggunakan ESP 32 Devkit, Sensor Suara HC4466, Sensor Ultrasonik HC-SR04, Sensor *Loadcell* dan Amplifer HX711, Motor Servo, *Infrared*, RTC DS3231, dan *Buzzer*. Memberi makan kucing harus dilakukan dengan waktu yang tepat yaitu pukul 08.00 pagi dan pukul 17.00 sore dan dalam satu har. Pertama mengatur jam makan dengan klik *on*, pastikan pakan yang di dalam lebih dari batas minimal jika pakan dibawah batas minimal maka servo tidak akan membuka dan buzzer akan berbunyi, sensor *infrared* akan mendeteksi keberadaan kucing dan sensor suara mendeteksi suara kucing sampai 40% gelombang suara yang masuk maka servo akan membuka untuk mengeluarkan makanan, jika suara kucing belum terdeteksi dan waktu telah melewati dari waktu yang telah ditentukan maka dapat mengeluarkan dengan tombol manual pada aplikasi *blynk*.

Kata Kunci : Kucing, Pakan, ESP 32 Devkit, Motor Servo, *Blynk*