# PERANCANGAN MESIN CNC (COMPUTER NUMERICAL CONTROL) ROUTER DENGAN APLIKASI GRBL 0.9 CONTROL 3 AXIS SISTEM X, Y DAN Z (SOFTWARE)



## LAPORAN AKHIR

Disusun Untuk Memenuhi Peryaratan Menyelesaikan Pendidikan Diploma III Pada Jurusan Teknik Elektro Program Studi Teknik Telekomunikasi

Oleh :

M. HABIBURRAHMAN 0614 3033 0274

POLITEKNIK NEGERI SRIWIJAYA PALEMBANG 2017 PERANCANGAN MESIN CNC (COMPUTER NUMERICAL CONTROL) ROUTER DENGAN APLIKASI GRBL 0.9 CONTROL 3 AXIS SISTEM X, Y DAN Z (SOFTWARE)



#### LAPORAN AKHIR

Disusun Untuk Memenuhi Persyaratan Menyelesaikan Pendidikan Diploma III Pada Jurasan Teknik Elektro Program Studi Teknik Telekomunikasi

Oleh :

M. HABIBURRAHMAN 0614 3033 0274

Menyetujui,

Pembimbing II

Pembimbingd 2017

Hj. Adewasti, S.T., M.Kom NIP.197201142001122001 Rosita Febriani, S.T.,M.Kom NIP. 197902012003122003

Mengetahui,

Ketua Jurusan Teknik Elektro

Yudi Wijanarko, S.T., M.T NIP. 196705111992031003 Ketua Program Studi Teknik Telekomunikasi

Ciksadan, S.T., M.Kom, NIP. 196809071993031003

#### PERNYATAAN KEASLIAN

Saya yang bertanda tangan di hawah ini :

Nama	: M. Habiburrahman
NIM	: 061430330274
Program Studi	: Teknik Telekomunikasi (D-III)
Jurusan	: Teknik Elektro

Menyatakan dengan sesungguhnya bahwa Laporan Akhir yang telah saya buat ini dengan judul "Perancangan Mesin CNC (Computer Numerical Control) Router dengan Aplikasi GRBL 0.9 Control 3 Axis Sistem X, Y dan Z (Software) " uduluh benar hasil karya saya sendiri dan bukan merupakan duplikasi, serta tidak mengutip sebagian atau selurubnya dari karya orang lain, kecuali yang telah disebutkan sumbernya.

Palemhang, Juli 2017

Penulis, TERAL ADCHORT NO PH 000 0

(M. Habiburrahman) NIM. 061430330274

### Μοττο

- BERUSAHALAH JANGAN SAMPAI TERLENGAH WALAU HANYA SEDETIK, KARENA ATAS KELENGAHAN KITA TAK AKAN BISA DIKEMBALIKAN SEPERTI SEMULA.
- SETIAP PEKERJAAN DAPAT DISELESAIKAN DENGAN MUDAH BILA DIKERJAKAN DENGAN KEIKHLASAN
- KALAU CUMA BICARA MIMPI, KITA TAK AKAN BISA MELIHAT KENYATAAN (CONAN EDOGAWA – DETEKTIF CONAN)
- JANGAN LARI DARI TAKDIRMU SENDIRI (CONAN EDOGAWA)

KUPERSEMBAHKAN KEPADA :

- ALLAH SWT
- KEDUA ORANG TUAKU YANG
  TERCINTA
- SAUDARA-SAUDARA
  KANDUNGKU TERSAYANG
- PEMBIMBING I SAYA IBU HJ.ADEWASTI S.T.,M.KOM
- Pembimbing II saya Ibu Rosita Febriani S.T.,M.Kom
- BAPAK/IBU DOSEN JURUSAN TEKNIK ELEKTRO PROGRAM STUDI TEKNIK TELEKOMUNIKASI
- SELURUH TEMAN-TEMAN
  SEPERJUANGAN KHUSUSNYA
  KELAS 6 TB
- ALMAMATERKU TERCINTA

ABSTRAK PERANCANGAN MESIN CNC ROUTER DENGAN APLIKASI GRBL 0.9 CONTROL 3 AXIS SISTEM X, Y DAN Z (2017: xviii + 145 Halaman + 220 Gambar + 4 Tabel + 14 Lampiran + Daftar Pustaka)

### M. Habiburrahman 061 430 330 274 JURUSAN TEKNIK ELEKTRO PROGRAM STUDI TEKNIK TELEKOMUNIKASI ABSTRAK

Kemajuan teknologi saat ini semakin berkembang pesat dan telah memberikan dampak disegala bidang. Pekerjaan-pekerjaan yang dilakukan secara manual sekarang bisa dilakukan secara otomatis dengan adanya penggunaan teknologi bersistem otomasi sehingga dapat mempermudah dan menghemat tenaga manusia. Dengan hal tersebut, dirancangla sebuah mesin CNC untuk membantu dalam proses pembuatan layout pada PCB. Pada perancangan mesin CNC ini, digunakan sistem kendali berupa GRBL board vang terdiri dari mikrokontroller Arduino Nano, serta Driver Motor A4988 sebagai pengendali stepper motor. Mesin CNC ini dikendalikan dengan menggunakan software GRBL dimana ketika program dimasukkan kedalam software tersebut, stepper motor, spindle serta mata bor akan bergerak. Perancangan ini menggunakan 3 buah stepper motor dimana setiap stepper motor berfungsi untuk menggerakkan sumbu X, Y dan Z. Spindle digunakan sebagai pengendali mata bor yang berfungsi untuk mengukir layout pada PCB. Agar layout dapat terbaca oleh mesin, penulis menggunakan software PCB-Gcode untuk mengubah layout tersebut menjadi Gcode yang berisi sekumpulan kode yang mendeskripsikan hubungan/koneksi antara beberapa objek. Untuk membentuk G-Code dilakukan beberapa pengaturan pada software PCB-Gcode.

(Kata Kunci : *GRBL Board*, *Driver Motor A4988*, *Stepper Motor, Software GRBL*, *Spindle*, *PCB-Gcode*)

### ABSTRACT

THE DESIGN OF CNC ROUTER MACHINE WITH GRBL APPLICATION 0.9 CONTROL 3 AXIS SYSTEM X, Y AND Z (2017 : xviii + 145 Pages + 220 Images + 4 Tables + 14 Attachments + List of Refferences)

### M. Habiburrahman 061 430 330 274 ELECTRICAL ENGINEERING DEPARTMENT MAJORING TELECOMMUNICATION ENGINEERING ABSTRACT

The advancement of technology are growing rapidly and have impacted in all fields. Manually work can be replaced by automatically system with the use of automated technology so that the system can simplify and save the human's energy. Therefore, a CNC machine was designed to assist in the layout process on PCB. In CNC machine design, used control system in the form of GRBL board consist of Arduino Nano microcontroller, and Driver Motor A4988 as stepper motor controller. This CNC machine is controlled by using GRBL software when the program is inserted into the software, stepper motor, spindle and drill bit will move. This design uses 3 stepper motors where each stepper motor used to move the X, Y and Z axis. Spindle is used as a drill controller to carve the layout on the PCB. In order to make the layout is being able to be read by the machine, the author uses the PCB-Gcode software to change the layout into Gcode contains of code that describes the connection between multiple objects. To create the G-Code, put some settings on PCB-Gcode software.

(Keyword : GRBL Board, Driver Motor A4988, Stepper Motor, Software GRBL, Spindle, PCB-Gcode )

### **KATA PENGANTAR**

Puji syukur penulis panjatkan atas kehadirat Allah SWT karena atas berkat, rahmat dan karunia-Nyalah sehingga penulis dapat menyelesaikan laporan akhir ini. Adapun judul yang diambil dalam penulisan laporan akhir ini adalah" Perancangan Mesin CNC Router dengan Aplikasi GRBL Control 3 Axis Sistem X, Y dan Z (*Software*)".

Laporan Akhir ini ditulis untuk memenuhi salah satu syarat menyelesaikan pendidikana Diploma III di Jurusan Teknik Elektro Program Studi Teknik Telekomunikasi Politeknik Negeri Sriwijaya. Selama penyusunan laporan akhir ini penulis juga tidak terlepas dari bantuan dari berbagai pihak yang telah memberikan bimbingan baik secara langsung maupun tidak langsung, sehingga dalam penyelesaian laporan akhir ini dapat berjalan dengan tepat sesuai waktunya. Dengan terselesainya laporan kahir ini penulis mengucapkan rasa terima kasih bimbingan serta pengarahan yang telah diberikan oleh dosen pembimbing :

- 1. Ibu Hj. Adewasti, S.T., M.Kom selaku dosen pembimbing I
- 2. Ibu Rosita Febriani, S.T., M.Kom selaku dosen pembimbing II

Penulis juga mengucapkan terima kasih kepada pihak-pihak yang telah membantu dalam menyelesaikan laporan akhir ini :

- BapakDR.Dipl.Ing. Ahmad Taqwa, M.T., selaku Direktur Politeknik Negeri Sriwijaya Palembang.
- Bapak Yudi Wijanarko, S.T., M.T selakuKetua Jurusan Teknik Elektro Politeknik Negeri Sriwijaya;
- Bapak Herman Yani S.T. Meng selaku Sekretaris Jurusan Teknik Elektro Politeknik Negeri Sriwijaya;
- 4. Bapak Ciksadan, S.T., M.Kom., selaku Ketua Program Studi Teknik Telekomunikasi Politeknik Negeri Sriwijaya.
- Seluruh dosen, staf bengkel dan laboratorium Jurusan Teknik Elektro Program Studi Teknik Telekomunikasi Politeknik Negeri Sriwijaya.

- Kedua orang tua, saudara-saudara ku tercinta yang telah memberikan dukungan moril dan materil sehingga penulis mampu menyelesaikan laporan akhir ini.
- Rekan-rekan yang telah membantu dalam penyelesaikan laporan akhir ini terkhususkan kelas 6TB Teknik Elektro Program Studi Teknik Telekomunikasi.

Dalam penyusunan laporan ini tentu saja banyak terdapat kekurangan dan kesalahan, untuk itu penulis dengan senang hati menerima kritik, saran dan masukan dari pembaca yang bersifat membangun untuk kesempurnaan laporan ini. Semoga laporan ini dapat bermanfaat bagi mahasiswa Politeknik Negeri Sriwijaya, khususnya Jurusan Teknik Elektro Program Studi Teknik Telekomunikasi.

Palembang, Juli 2017

Penulis

# **DAFTAR ISI**

Halaman
Halaman

HALAMAN JUDUL	i
HALAMAN PENGESAHAN	ii
LEMBAR PERNYATAAN KEASLIAN	iii
МОТТО	iv
ABSTRAK	V
KATA PENGANTAR	vii
DAFTAR ISI	ix
DAFTAR GAMBAR	xi
DAFTAR TABEL	xvii
DAFTAR LAMPIRAN	sviii
BAB I PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Perumusan Masalah	3
1.3 Pembatasan Masalah	3
1.4 Tujuan dan Manfaat	2
1.4.1 Tujuan	2
1.4.2 Manfaat	3
1.5 Metodelogi Penulisan	4
1.6 Sistematika Penulisan	5
BAB II TINJAUAN PUSTAKA	5
2.1 CNC (Computer Numerical Control)	6
2.2 GRBL Controller	6
2.3 Motor Stepper	8
2.3.1 Pengertian Motor Stepper	8
2.3.2 Kontruksi Motor Stepper	9 11
2.5.5 Prinsip Kerja Motor Stepper	11 14
2.5.4 Aprikasi Motor Stepper	14 15
2.4 Fower Supply	15 17
2.4.1 Jenns-Jenns 1 Ower Suppry 2.5 Driver Motor Δ/988	18
2.5 Dirver Wotor A4908	18
2.5.1 Kangkalan Diver Wotor 744900	19
2.6 Spindle	20
2.7 Ball Screw	21
2.8 Linear Bearing	22
2.8.1 Jenis Linear Ball Bearing	22
2.9 G-Code dan M-Code	25
<b>ΔΑΦ ΤΗ ΔΑΝΟΑΝΟ ΦΑΝΟΙΝΙΑΙΑ</b> Τ	76
2 1 Umum	40 26
	20

BAB V KESIMPULAN DAN SARAN 5.1 Kesimpulan 5.2 Saran.	<b>14</b> 14 14
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN	<b>14</b> 14
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN	14
Control 3 Axis Sistem X Y dan Z	
4.9 Spesifikasi Mesin CNC Router dengan Aplikasi GRBL 0.9	
4.8 Analisa	14
4.7.2 Pembacaan G-Code	13
4.7.1 Program G-Code	69
4.7 Data <i>Software</i>	69
4.6.2 Hasil Pengujian Sumbu X, Y dan Z Secara Bersamaan	67
4.6.1 Hasil Pengujian Sumbu X, Y dan Z	66
4.6 Pengujian Sumbu X, Y dan Z Melalui Software GRBL	66
4.5 Tampilan Software Ketika Memproses Gcode	64
Menggunakan Software GRBL 0.9	61
4.4.1 Cara Mengkonfigurasi Mesin CNC Router dengan	
GRBL 0.9	61
4.4 Konfigurasi Mesin CNC Router dengan Menggunakan Software	
4.3 Mengkonversi Layout Pada Software Eagle Menjadi G-Code	50
4.2 Flowchart Aplikasi Mesin CNC Router	49
4.1 Tujuan Pembahasan	49
BAB IV PEMBAHASAN	49
3.10 Hasil Perancangan Mesin CNC Router	50
3.9 <i>Flowchart</i> Aplikasi Mesin CNC	
3.8.1 Pemrograman Arduino	
3.8 Pemrograman	
Layout Editor)	
3./.1 Instalasi Software EAGLE ( <i>Easily Applicable Graphical</i>	
3.7 Perancangan Software	42
3.6.5 Pemasangan Perangkat Elektronik	
3.6.4 Perakitan Perangkat Keras Secara Keseluruhan	36
Z dan Sumbu X	34
3.6.3 Perakitan Serta Pemasangan Stepper Motor Pada Sumbu	
3.6.2 Perakitan Serta Pemasangan Stepper Motor Pada Sumbu Y.	33
3.6.1 Perakitan Frame	32
3.6 Perancangan Perangkat Keras	30
3.5 Prinsip Kerja Alat	29
3.4 Diagram Blok Rangkaian	27
olo Balighall langkall i oranoaligall monthematical and	26
3 3 Langkah-langkah Perancangan	

## DAFTAR GAMBAR

## Halaman

Gambar 2.1 Contoh Mesin CNC	6
Gambar 2.2 Control Boad GRBL	6
Gambar 2.3 Tampilan GRBL Controller	7
Gambar 2.4 Konfigurasi X,Y Dan Z	7
Gambar 2.5 Preview Desain yang Akan Dibuat	8
Gambar 2.6 Motor Stepper	9
Gambar 2.7 Pulsa Keluaran Motor Stepper	10
Gambar 2.8 Mikro Step dan Bagian dari Motor Stepper	10
Gambar 2.9 Bagian Stator Motor dan Rotor Motor Stepper	11
Gambar 2.10 Diagram Motor Stepper	14
Gambar 2.11 Power Supply (Adaptor)	16
Gambar 2.12 Rangkaian Catu Daya	16
Gambar 2.13 Skematik Diagram A4988	19
Gambar 2.14 IC A4988	20
Gambar 2.15 IC A4988	20
Gambar 2.16 Spindle	21
Gambar 2.17 Skema Ball Screw	22
Gambar 2.18 Linear Bearing	22
Gambar 2.19 Ball Bearing Slides	23
Gambar 2.20 Roller Sliding Ball Bearing	24
Gambar 3.1 Diagram Blok Perancangan Mesin CNC Router dengan Aplikasi	
GRBL 0.9 Sistem 3 Axis X, Y dan Z	28
Gambar 3.2Flowchart Perancangan Software	30
Gambar 3.3 Tampilan Website Untuk Mendownload Software EAGLE	.31
Gambar 3.4 Tampilan Eagle-win-6.2.0 Pada Folder Installan Software	
Eagle	32
Gambar 3.5 Tampilan Setup Pada Proses Instalasi Software Eagle	32
Gambar 3.6 Tampilan Proses Instalasi Software Eagle	33
Gambar 3.7 Tampilan Setup Program Software Eagle	33
Gambar 3.8 Tampilan Licence Agreement Pada Instalasi Software Eagle	34
Gambar 3.9 Tampilan Choose Destination Directory Pada Instalasi	
Software Eagle	34
Gambar 3.10 Tampilan Pemindahan Data Pada Instalasi Software Eagle	35
Gambar 3.11 Tampilan Proses Pemindahan Data Pada Instalasi Software	
Eagle	35
Gambar 3.12 Tampilan Eagle License	36
Gambar 3.13 Tampilan Proses Instalasi Software Eagle Selesai	36
Gambar 3.14 Tampilan Website Untuk Mendownload PCB-Gcode	37
Gambar 3.15 Tampilan Software Eagle	38
Gambar 3.16 Tampilan Folder Directory Software Eagle	38
Gambar 3.17 Tampilan Folder Directory Software Eagle	39
Gambar 3.18 Tampilan Folder PCB-Gcode	39

Gambar 3.19 Tampilan Folder PCB-Gcode didalam folder ULP Software	10
Eagle	40
Gambar 3.20 Tampilan Directories Pada <i>Software</i> Eagle	40
Gambar 3.21 Tampilan Directories Pada Tampilan Software Eagle	41
Gambar 3.22 Tampilan Penyalinan Alamat Directories	41
Gambar 3.23 Tampilan Pemindahan alamat Directories	42
Gambar 3.24 Tampilan Penginstallan PCB-Gcode telah selesai	42
Gambar 3.25 Tampilan Folder Installan Driver CH340SER	43
Gambar 3.26 Tampilan CH3S40SER application	43
Gambar 3.27 Tampilan CH340SER application setelah dijalankan	44
Gambar 3.28 Tampilan Install untuk driver CH3S40SER	44
Gambar 3.29 Tampilan proses instalasi driver CH340SER	45
Gambar 3.30 Tampilan instalasi driver CH340SER telah selesai	45
Gambar 3.31 Tampilan folder instalan Software GRBL 0.9	46
Gambar 3.32 Tampilan GRBL Control application	46
Gambar 3.33 Tampilan software GRBL 0.9 telah terinstall	47
Gambar 3.34 Pemrograman Arduino	48
Gambar 4.1 Flowchart Aplikasi Mesin CNC Router	49
Gambar 4.2 Contoh Tampilan Layout Pada Eagle	50
Gambar 4.3 Tampilan sebelum membuka ULP	51
Gambar 4.4 Tampilan Setelah Membuka ULP	51
Gambar 4.5 Tampilan Generation Option Pada PCB-Gcode	52
Gambar 4.6 Tampilan Machine Setup Pada PCB-Gcode	54
Gambar 4.7 Tampilan Gcode Style Pada PCB-Gcode	55
Gambar 4.8 Tampilan Untuk Membuka ULP	56
Gambar 4.9 Tampilan Pada ULP Untuk Membuka pcb-gcode.ulp	56
Gambar 4.10 Tampilan Setelah Memilih pcb-gcode.ulp	57
Gambar 4.11 Tampilan saat pembacaan layout dan pembuatan Gcode	57
Gambar 4.12 Tampilan Setelah Pembuatan Gcode	58
Gambar 4.13 Tampilan File Gcode yang telah dibuat	58
Gambar 4.14 Tampilan Software GRBL	59
Gambar 4.15 Cara membuka File Gcode pada Software GRBL	59
Gambar 4.16 Tampilan Ketika akan Membuka File Gcode Pada	
Software GRBL	60
Gambar 4.17 Tampilan Layout beserta Gcode Pada Software GRBL	60
Gambar 4.18 Konfigurasi Sumbu X, Y dan Z	61
Gambar 4.19 Menu-menu pada Software GRBL	62
Gambar 4.20 Menu-menu pada Software GRBL	62
Gambar 4.21 Tampilan Software Ketika Proses Pengerjaan Sedang	
Berjalan ( <i>Run</i> )	64
Gambar 4.22 Tampilan <i>Software</i> Ketika Proses Pengeriaan Sedang	
Berjalan ( <i>Run</i> )	64
Gambar 4.23 Tampilan Software Ketika Proses Pengeriaan Diberhentikan	
Sementara ( <i>Pause</i> )	65
Gambar 4.24 Tampilan Software Ketika Proses Pengeriaan Telah Selesai	65
Gambar 4.25 Tampilan Software Ketika Muncul Alarm	66
L	

Gambar 4.26 Hasil Pengujian Sumbu X, Y dan Z Secara Bersamaan	67
Gambar 4.27 Proses Pengujian Sumbu X, Y dan Secara Bersamaan	68
Gambar 4.28 Proses Pengujian Sumbu X, Y dan Z dalam Pembuatan	
Gambar Layout	68
Gambar 4.29 Hasil Pengujian Sumbu X, Y dan Z Secara Bersamaan	
Dalam Pembuatan Gambar Layout	68
Gambar 4.30 Program G-Code	69
Gambar 4.31 Program G-Code	69
Gambar 4.32 Program G-Code	70
Gambar 4.33 Program G-Code	70
Gambar 4.34 Program G-Code	71
Gambar 4.35 Program G-Code	71
Gambar 4.36 Program G-Code	72
Gambar 4.37 Program G-Code	72
Gambar 4.38 Program G-Code	73
Gambar 4.39 Program G-Code	73
Gambar 4.40 Program G-Code	74
Gambar 4.41 Program G-Code	74
Gambar 4.42 Program G-Code	75
Gambar 4.43 Program G-Code	75
Gambar 4.44 Program G-Code	76
Gambar 4.45 Program G-Code	76
Gambar 4.46 Program G-Code	77
Gambar 4.47 Program G-Code	77
Gambar 4.48 Program G-Code	78
Gambar 4.49 Program G-Code	78
Gambar 4.50 Program G-Code	79
Gambar 4.51 Program G-Code	79
Gambar 4.52 Program G-Code	80
Gambar 4.53 Program G-Code	80
Gambar 4.54 Program G-Code	81
Gambar 4.55 Program G-Code	81
Gambar 4.56 Program G-Code	82
Gambar 4.57 Program G-Code	82
Gambar 4.58 Program G-Code	83
Gambar 4.59 Program G-Code	83
Gambar 4.60 Program G-Code	84
Gambar 4.61 Program G-Code	84
Gambar 4.62 Program G-Code	85
Gambar 4.63 Program G-Code	85
Gambar 4.64 Program G-Code	86
Gambar 4.65 Program G-Code	86
Gambar 4.66 Program G-Code	87
Gambar 4.67 Program G-Code	87
Gambar 4.68 Program G-Code	88
Gambar 4.69 Program G-Code	88
-	

Gambar 4.70 Program G-Code	.89
Gambar 4.71 Program G-Code	89
Gambar 4.72 Program G-Code	90
Gambar 4.73 Program G-Code	90
Gambar 4.74 Program G-Code	91
Gambar 4.75 Program G-Code	91
Gambar 4.76 Program G-Code	92
Gambar 4.77 Program G-Code	92
Gambar 4.78 Program G-Code	.93
Gambar 4.79 Program G-Code	.93
Gambar 4.80 Program G-Code	94
Gambar 4.81 Program G-Code	94
Gambar 4.82 Program G-Code	.95
Gambar 4.83 Program G-Code	95
Gambar 4.84 Program G-Code	96
Gambar 4.85 Program G-Code	96
Gambar 4.86 Program G-Code	97
Gambar 4.87 Program G-Code	97
Gambar 4.88 Program G-Code	98
Gambar 4.89 Program G-Code	98
Gambar 4.90 Program G-Code	99
Gambar 4.91 Program G-Code	99
Gambar 4.92 Program G-Code	.100
Gambar 4.93 Program G-Code	.100
Gambar 4.94 Program G-Code	.101
Gambar 4.95 Program G-Code	.101
Gambar 4.96 Program G-Code	102
Gambar 4.97 Program G-Code	.102
Gambar 4.98 Program G-Code	103
Gambar 4.99 Program G-Code	103
Gambar 4.100 Program G-Code	104
Gambar 4.101 Program G-Code	104
Gambar 4.102 Program G-Code	105
Gambar 4.103 Program G-Code	105
Gambar 4.104 Program G-Code	106
Gambar 4.105 Program G-Code	106
Gambar 4.106 Program G-Code	107
Gambar 4.107 Program G-Code	107
Gambar 4.108 Program G-Code	108
Gambar 4.109 Program G-Code	.108
Gambar 4.110 Program G-Code	.109
Gambar 4.111 Program G-Code	109
Gambar 4.112 Program G-Code	.110
Gambar 4.113 Program G-Code	
Gambar 4.114 Program G-Code	.111
Gambar 4.115 Program G-Code	.111
0	-

Gambar 4.116 Program G-Code	112
Gambar 4.117 Program G-Code	112
Gambar 4.118 Program G-Code	113
Gambar 4.119 Program G-Code	113
Gambar 4.120 Program G-Code	114
Gambar 4.121 Program G-Code	114
Gambar 4.122 Program G-Code	115
Gambar 4.123 Program G-Code	115
Gambar 4.124 Program G-Code	116
Gambar 4.125 Program G-Code	116
Gambar 4.126 Program G-Code	117
Gambar 4.127 Program G-Code	117
Gambar 4.128 Program G-Code	118
Gambar 4.129 Program G-Code	118
Gambar 4.130 Program G-Code	119
Gambar 4.131 Program G-Code	119
Gambar 4.132 Program G-Code	120
Gambar 4.133 Program G-Code	120
Gambar 4.134 Program G-Code	121
Gambar 4.135 Program G-Code	121
Gambar 4.136 Program G-Code	122
Gambar 4.137 Program G-Code	122
Gambar 4.138 Program G-Code	123
Gambar 4.139 Program G-Code	123
Gambar 4.140 Program G-Code	124
Gambar 4.141 Program G-Code	124
Gambar 4.142 Program G-Code	125
Gambar 4.143 Program G-Code	125
Gambar 4.144 Program G-Code	126
Gambar 4.145 Program G-Code	126
Gambar 4.146 Program G-Code	127
Gambar 4.147 Program G-Code	127
Gambar 4.148 Program G-Code	128
Gambar 4.149 Program G-Code	128
Gambar 4.150 Program G-Code	129
Gambar 4.151 Program G-Code	129
Gambar 4.152 Program G-Code	130
Gambar 4.153 Program G-Code	130
Gambar 4.154 Program G-Code	131
Gambar 4.155 Program G-Code	131
Gambar 4.156 Program G-Code	132
Gambar 4.157 Program G-Code	132
Gambar 4.158 Program G-Code	133
Gambar 4.159 Program G-Code	133
Gambar 4.160 Program G-Code	134
Gambar 4.161 Program G-Code	134

Gambar 4.162 Program G-Code	
Gambar 4.163 Program G-Code	
Gambar 4.164 Program G-Code	
Gambar 4.165 Program G-Code	
Gambar 4.166 Program G-Code	

## DAFTAR TABEL

## Halaman

Tabel 2.1 Formasi Tegangan / Logika pada Stepper Motor	13
Tabel 2.2 Formasi Double Active Bit Untuk Mode Putaran Full Step	14
Tabel 4.1 Hasil Pengujian Alat untuk Sumbu X,Y dan Z	66
Tabel 4.2 Keterangan Dari Contoh Program Gcode	137

### **DAFTAR LAMPIRAN**

- Lampiran 1 Surat Kesepakatan Bimbingan Laporan Akhir Pembimbing I
- Lampiran 2 Surat Kesepakatan Bimbingan Laporan Akhir Pembimbing II
- Lampiran 3 Lembar Bimbingan Laporan Akhir Pembimbing I
- Lampiran 4 Lembar Bimbingan Laporan Akhir Pembimbing II
- Lampiran 5 Surat Permohonan Meminjam Alat
- Lampiran 6 Lembar Rekomendasi Ujian Laporan Akhir
- Lampiran 7 Lembar Revisi Laporan Akhir
- Lampiran 8 Progress Kemajuan Laporan Akhir
- Lampiran 9 Bukti Penyerahan Hasil Karya / Rancang Bangun
- Lampiran 10 List Program
- Lampiran 11 Program / Setting Software GRBL
- Lampiran 12 Prosedur Pembuatan Layout
- Lampiran 13 Tabel G-Code dan M-Code
- Lampiran 14 Hasil Perancangan Mesin CNC Router