

Faisal Ichsan, 2015. *Perancangan dan Pembuatan Model Crane Otomatis Berbasis PLC (BagianII)*. Tugas Akhir ini dibawah bimbingan Drs. Tri Anggono Prijo dan Franky Chandra S.A, S.T,M.T Program Studi D3 Otomasi Sistem Instrumentasi, Departemen Teknik, Fakultas Vokasi, Universitas Airlangga.

ABSTRAK

Dalam dunia industri pergudangan dan peti kemas saat ini penggunaan Crane adalah hal yang wajib digunakan. Besarnya barang yang disimpan, dipindahkan dan diangkat menjadi beban yang tidak mungkin untuk dilakukan manual oleh manusia. Maka dari itu dibuat alat pengangkat dan pemindah yang dapat dikontrol oleh manusia. Crane biasanya masih dikontrol dan dioperasikan oleh manusia.

Dalam tugas akhir ini dirancang sebuah sistem Otomasi Crane dalam bentuk model yang berbasis *Programmable Logic Controller (PLC)* Omron SYSMAC CP1L. Model Crane nantinya berkerja secara otomatis untuk memindahkan barang dari posisi awal ke posisi akhir. Dengan alat ini nantinya dapat mempermudah kinerja dalam peletakan barang menggunakan Crane tanpa melakukan dengan cara manual.

Uji coba yang dilakukan berupa uji coba gerakan dari setiap posisi mulai dari awal sampai akhir. Setelah menjalani Uji Coba maka diketahui bahwa kinerja *Software* dan *Hardware* telah bekerja dengan baik di sistem yang telah dibuat.

Kata Kunci : Crane, *Programmable Logic Controller*, Motor DC