

DAFTAR ISI

COVER	i
LEMBAR PERSETUJUAN TUGAS AKHIR.....	ii
LEMBAR PENGESAHAN TUGAS AKHIR	iii
PEDOMAN PENGGUNAAN TUGAS AKHIR	iv
KATA PENGANTAR	v
ABSTRAK	vii
DAFTAR ISI.....	viii
DAFTAR GAMBAR	x
DAFTAR TABEL.....	xi
BAB 1 PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Rumusan Masalah	2
1.3 Batasan Masalah.....	2
1.4 Tujuan	3
BAB II TINJAUAN PUSTAKA.....	4
2.1. Penelitian Terdahulu	4
2.1. ATMega328	5
2.2. <i>Conveyor</i>	6
2.2.1. Kerangka Badan	7
2.2.2. Tiang Penyangga.....	7
2.3. Motor DC	7
2.4. LCD (<i>Liquid Crystal Display</i>) dan I2C.....	8
2.5. Sensor <i>Strain Gauge</i> dan HX711	10
2.6. <i>Driver Motor</i>	11
2.7. Sensor <i>Encoder</i>	13
2.8. <i>Keypad</i>	14
BAB III METODE PENELITIAN.....	15
3.1. Tempat dan Waktu Penelitian	15
3.2. Bahan dan Alat Penelitian.....	15
3.2.1. Alat Penelitian.....	15
3.2.2. Bahan Penelitian.....	16
3.3. Prosedur Kerja.....	16
3.4.Tahap Persiapan	17
3.5. Tahap Pembuatan Alat	18
3.5.1 Tahap Perancangan Mekanik	18
3.5.2. Tahap Perancangan <i>Hardware</i>	20
3.5.3. Perwujudan Komponen Elektronika	21
3.5.4. Tahap pemrograman <i>Softwar</i>	22
3.6. Tahap Pengujian Alat.....	24
3.6.1. Pengujian Motor DC	24
3.6.2. Pengujian Sensor <i>Strain Gauge</i>	24
3.6.3. Pengujian Sensor <i>Encoder</i>	25
3.7. Tahap Pengujian Keberhasilan Sistem.....	25
3.8. Analisis Data	25

BAB IV HASIL DAN PEMBAHASAN	26
4.1. Hasil Pembuatan <i>Software</i>	26
4.1.1. Sub Program pengambilan nilai beban <i>Massrate</i>	26
4.1.2. Sub Program <i>Encoder</i>	28
4.1.3. Sub Program pengendalian motor.....	30
4.1.4. Sub Program <i>Keypad</i> dan LCD.....	31
4.2. Tahap Pengujian Sistem.....	35
4.2.1. Tahap pengujian sensor <i>strain gauge</i>	35
4.2.2. Tahap Pengujian Sensor <i>Encoder</i> dan <i>Driver Motor</i>	36
4.3 Pengujian Keseluruhan Sistem.....	38
4.3.1 Pengujian pengendalian <i>Massrate</i> sesuai <i>Setpoint</i>	38
4.3.2 Pengujian <i>Massrate</i>	39
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN.....	41
5.1 Kesimpulan	41
5.2 Saran.....	41
DAFTAR PUSTAKA	42
LAMPIRAN	45