

ABSTRAK

Alat penyiram tanaman otomatis digunakan untuk menyiram tanaman dengan tingkat ketinggian penyiraman berbeda yang dapat berjalan secara otomatis. Di dalam alat tersebut terdapat Arduino Uno yang digunakan sebagai mikrokontroler. Perangkat ini menggunakan 5 sensor infra merah sebagai *input* dan 5 motor *DC* sebagai *output*. Untuk menjalankan kerja motor *DC* penyemprot air, diperlukan 3 jenis *relay module*.

Kata kunci: penyiram tanaman, mikrokontroler, Arduino Uno



ABSTRACT

Automatic watering plants device is used to watering plants with different high watering levels that can run automatically. This device is using Arduino Uno as a microcontroller. The device also uses 5 infrareds as inputs and 5 DC motors as outputs. To run a DCs spraying machine, 3 type of relay modules are needed.

Keywords: *watering plants, microcontroller, Arduino Uno*



DAFTAR ISI

ABSTRAK.....	i
ABSTRACT.....	ii
KATA PENGANTAR.....	iii
DAFTAR ISI.....	iv
DAFTAR GAMBAR.....	v
DAFTAR TABEL.....	vi
DAFTAR LAMPIRAN.....	vii
BAB I. PENDAHULUAN.....	1
1.1 Latar Belakang.....	1
1.2 Identifikasi Masalah.....	1
1.3 Tujuan.....	2
1.4 Pembatasan Masalah.....	2
1.5 Sistematika Penulisan.....	2
BAB II. LANDASAN TEORI.....	3
2.1 Irigasi.....	3
2.1.1 Jenis – Jenis Irigasi.....	4
2.1.2 Manfaat Irigasi.....	5
2.2 Mikrokontroler.....	9
2.2.1 Sejarah Mikrokontroler.....	10
2.2.2 Jenis – Jenis Mikrokontroler.....	10
2.3 Arduino UNO.....	12
2.4 Sensor.....	22
2.4.1 Macam – Macam Sensor.....	22
2.5 Sensor Infra Merah	28
2.5.1 Karakteristik Infra Merah	29
2.5.2 Jenis – Jenis Infra Merah.....	30

2.5.3 Kegunaan Infra Merah.....	30
2.6 Motor Listrik	31
2.6.1 Prinsip Kerja Motor Listrik.....	33
2.7 Motor <i>DC</i>	34
2.7.1 Prinsip Kerja Motor <i>DC</i>	35
2.8 <i>Relay</i>	37
2.8.1 Fungsi Dan Cara Kerja <i>Relay</i>	37
2.8.2 Jenis - Jenis <i>Relay</i>	38
BAB III. DESAIN DAN PERANCANGAN.....	41
3.1 Diagram Blok	41
3.2 Perancangan <i>Hardware</i>	42
3.2.1 <i>Hardware</i>	42
3.2.2 <i>Software</i>	43
3.3 Rangkaian Alat.....	44
3.4 <i>Flow Chart</i>	46
3.5 Program Alat.....	48
BAB IV. IMPLEMENTASI DAN ANALISIS.....	51
4.1 Pengujian Alat.....	50
4.2 Pengumpulan Data Hasil Pengujian Ke Dalam Tabel.....	54
BAB V. Kesimpulan Dan Saran.....	56
5.1 Kesimpulan.....	56
5.2 Saran.....	56
DAFTAR PUSTAKA.....	57

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 <i>Arduino UNO</i>	13
Gambar 2.2 Sensor Proximity	23
Gambar 2.3 Sensor Magnet	23
Gambar 2.4 Sensor Ultrasonik	24
Gambar 2.5 Sensor Infra Merah.....	25
Gambar 2.6 Sensor Tekanan	25
Gambar 2.7 Sensor Kecepatan.....	26
Gambar 2.8 Sensor Penyandi.....	27
Gambar 2.9 Sensor Suhu.....	28
Gambar 2.10 Respon Penerimaan Sensor Infra Merah.....	30
Gambar 2.11 Motor Listrik.....	32
Gambar 2.12 Motor DC Sederhana.....	35
Gambar 2.13 Reaksi Garis Fluks.....	35
Gambar 2.14 Prinsip Kerja Motor DC.....	36
Gambar 2.15 Kontruksi <i>Relay</i>	38
Gambar 2.16 <i>Relay</i>	39
Gambar 2.17 Macam – Macam <i>Relay</i>	40
Gambar 3.1 Diagram Blok.....	41
Gambar 3.2 Rangkaian Alat.....	45
Gambar 3.3 <i>Flow Chart</i>	47
Gambar 4.1 Keseluruhan Rancangan.....	51
Gambar 4.2 Robot Mendeteksi Objek Tinggi.....	52
Gambar 4.3 Robot Mendeteksi Objek Tinggi	52
Gambar 4.4 Robot Mendeteksi Objek Tinggi	53
Gambar 4.5 Ilustrasi Kerja Robot.....	54

DAFTAR TABEL

Tabel 2.1 Spesifikasi <i>Arduino UNO</i>	14
Tabel 2.2 Spektrum Cahaya.....	29
Tabel 3.1 Susunan <i>Port Arduino</i>	46
Tabel 4.1 Pengujian Secara Keseluruhan	55



DAFTAR LAMPIRAN

Lampiran A Foto Alat.....	A-1
Lampiran B Program.....	B-1
Lampiran C <i>Flow Chart</i>	C-1

