

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	ii
ABSTRAK	iv
<i>ABSTRACT</i>	v
KATA PENGANTAR	vi
UCAPAN TERIMA KASIH.....	vii
DAFTAR ISI.....	x
DAFTAR LAMPIRAN	xiii
DAFTAR GAMBAR	xiv
DAFTAR TABEL.....	xvi
BAB I PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang Masalah.....	1
1.2 Rumusan Masalah.....	2
1.3 Tujuan dan Manfaat	2
1.4 Batasan Masalah.....	2
1.5 Metode Penulisan.....	3
1.6 Sistematika Penulisan.....	3
1.7 Jadwal Pelaksanaan.....	4
BAB II TINJAUAN PUSTAKA.....	5
2.1. Pakan Kucing	5
2.2. Deskripsi Cara Kerja	5
2.3. Prinsip Algoritma <i>Non Preemptive</i> Jenis FIFO	7
2.4. <i>IoT</i>	8
2.5. Android	9
2.6. Mikrokontroler	9

2.7. Motor Servo	10
2.7.1. Aplikasi Motor Servo	11
2.7.2. Komponen Pada Motor Servo	11
2.8. Sensor Jarak	12
2.9. Sensor Berat	13
2.10. Analisis Statistik.....	15
2.10.1. Akurasi	16
2.10.2. Presisi	16
BAB III PERANCANGAN SISTEM	18
3.1 Desain Sistem.....	18
3.1.1. Diagram Blok	18
3.1.2. Deskripsi Kerja Sistem.....	18
3.1.3. Fungsi dan Fitur	19
3.2 Desain dan Perancangan Perangkat Keras	20
3.2.1. Mikrokontroler NodeMCU	21
3.2.2. Sensor Ultrasonik (HC SR-04).....	22
3.2.3. Motor Servo	23
3.2.4. Load Cell	23
3.2.5. Rangkaian Penurun Tegangan.....	25
3.3 Desain Perangkat Lunak	27
3.3.1. Blynk	29
BAB IV HASIL PENGUJIAN DAN ANALISA	32
4.1 Pengujian Pengukuran Berat pada Sensor Load Cell.....	33
4.1.1. Pengujian Sensor Load Cell Pada Berat 50gr	33
4.1.2. Analisis Akurasi Pengujian Sensor Load Cell pada Berat 50gr.....	35
4.1.3. Analisis Presisi Pengujian Sensor Load Cell pada Berat 50gr.....	36

4.1.4. Hasil Pengujian Sensor Load Cell pada berat 100gr.....	36
4.1.5. Analisis Akurasi Pengujian Sensor Load Cell pada Berat 100gr.....	38
4.1.6. Analisis Presisi Pengujian Sensor Load Cell pada Berat 100gr.....	38
4.2 Pengujian Monitoring Berat Pakan Didalam Kandang Kucing	38
4.2.1. Hasil Pengujian Monitoring Berat Makanan Pada Alat.....	39
4.3 Pengujian Delay	41
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN.....	44
5.1 Kesimpulan	44
5.2 Saran.....	44
DAFTAR PUSTAKA	45
LAMPIRAN	47