

DAFTAR GAMBAR

Gambar II- 1 Ikan Nila Merah.....	4
Gambar II- 2 Prinsip Kerja Mikrokontroler	5
Gambar II- 3 Bentuk Fisik <i>Load Cell</i>	6
Gambar II- 4 Konfigurasi Kabel Sensor <i>Load Cell</i>	7
Gambar II- 5 Bentuk Fisik Motor Servo.....	8
Gambar II- 6 Struktur Motor DC.....	9
Gambar II- 7 Struktur LCD.....	9
Gambar III- 1 Konfigurasi Sistem.....	10
Gambar III- 2 Blok Diagram Rancang Bangun.....	10
Gambar III- 3 Desain Mekanik Sistem	11
Gambar III- 4 Tempat Penyimpanan Pakan.....	12
Gambar III- 5 Baling-baling Penyebar Pakan	12
Gambar III- 6 Desain Motor Servo.....	13
Gambar III- 7 Penempatan Perangkat Keras pada Sistem	14
Gambar III- 8 Arduino Mega 2560 Board	14
Gambar III- 9 Sensor <i>Load Cell</i> 20 kg	15
Gambar III- 10 Motor Servo MG995	17
Gambar III- 11 LCD 20x4	17
Gambar III- 12 Motor DC 12V	18
Gambar III- 13 RTC DS3231	19
Gambar III- 14 Flowchart Pemberi Pakan Ikan	21
Gambar IV- 1 Grafik Hasil Pengujian Sensor <i>Loadcell</i>	26
Gambar IV- 2 Grafik Hasil Pengujian Motor Servo.....	27

DAFTAR TABEL

Tabel III- 1 Spesifikasi Arduino Mega 2560	15
Tabel III- 2 Spesifikasi Sensor <i>Load Cell</i> 20 kg	16
Tabel III- 3 Spesifikasi Modul HX711	16
Tabel III- 4 Spesifikasi Motor Servo MG995	17
Tabel III- 5 Spesifikasi LCD 20x4	18
Tabel III- 6 Spesifikasi Motor DC 12V	19
Tabel III- 7 Spesifikasi RTC DS3231.....	20
Tabel IV- 1 Hasil Pengujian dan Analisis Sensor <i>Load Cell</i>	24
Tabel IV- 2 Hasil Pengujian Jarak Pelontaran Pakan.....	28