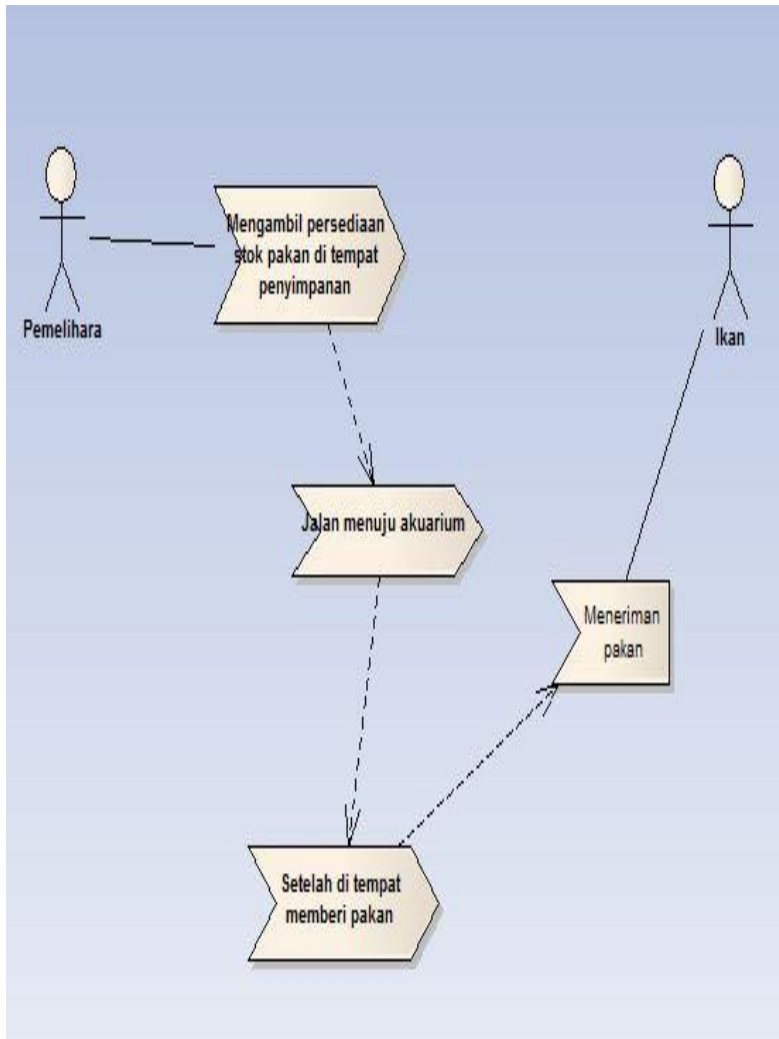
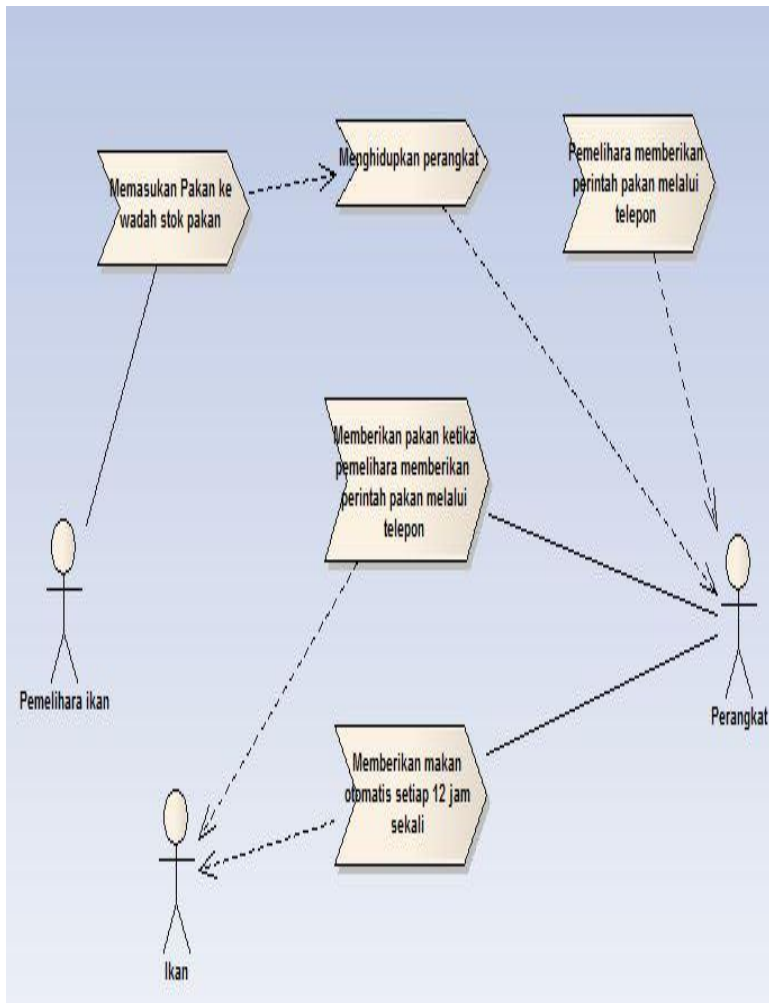


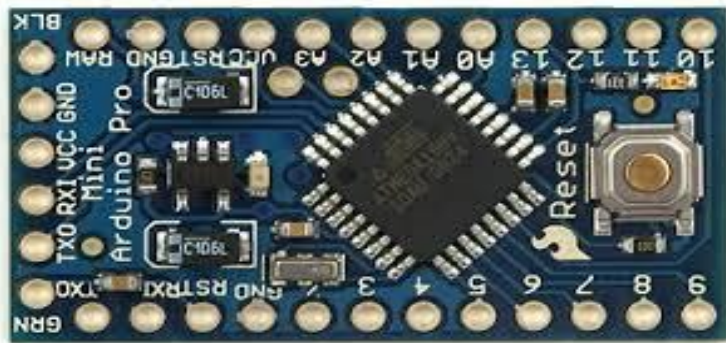
LAMPIRAN



Gambar : Proses bisnis sedang berjalan



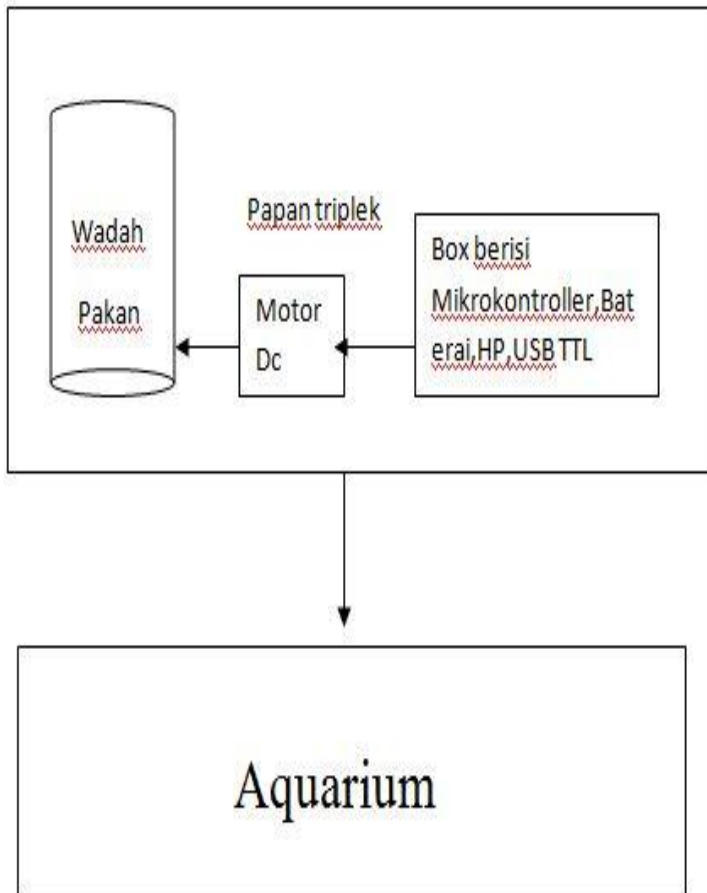
Gambar : Solusi pemecahan masalah



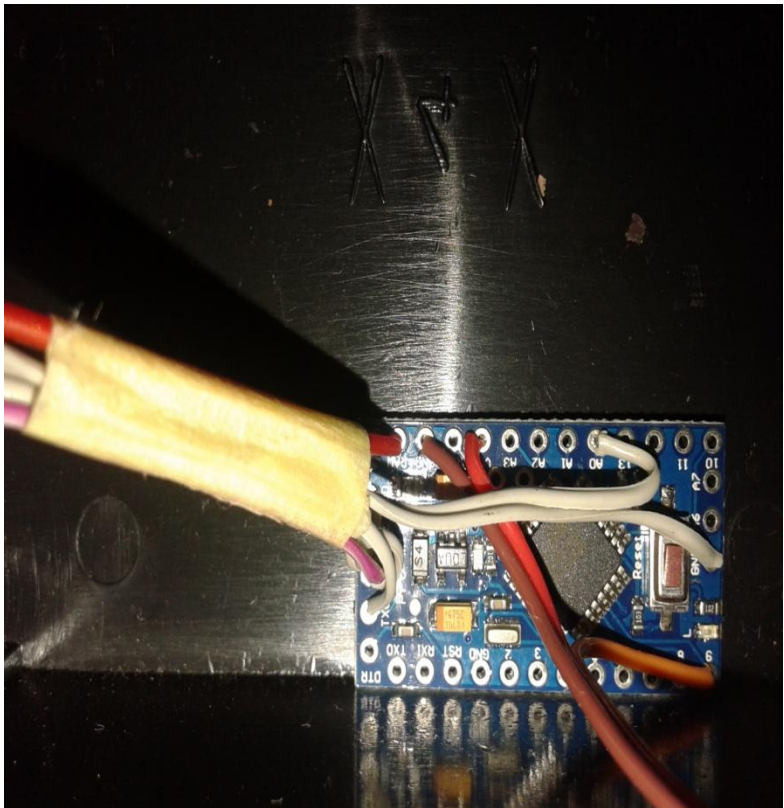
Gambar : Arduino Pro Mini



Gambar : Motor DC



Gambar : Perancangan Hardware



Gambar : Rangkaian Mikrokontroler



Gambar : Rangkaian Semua Hardware



Gambar : Motor DC Membuka wadah pakan



Gambar :Perangkat membuka pakan saat ditelpon pemelihara



Gambar : Penempatan Perangkat



Gambar : Perangkat Memberi Pakan

```

//Arduino ProMini + Motor DC

//Deklarasi
#include <Servo.h>           //Include library motor
Servo tutup;                //Definisi nama motor
int posisi = 0;             //Definisi nilai motor
unsigned long A = 0;        //Definisi counter looping
unsigned long Interval;     //Definisi variabel interval pemberian makan
int pinHP = A0;             //Definisi pin handphone
int HPBunyi = 0;          //Definisi variabel dering

void setup()
{
  Serial.begin(9600);
  tutup.attach(9);          //Definisi pin Motor
  tutup.write(posisi);      //Menutup tempat pakan
  Interval = 43200000;      //Masukkan nilai interval dalam milisecond dibuka 12 Jam
}

void loop()
{
  delay(1000);              //Jeda looping dalam milisecond
  A = A + 1;                //Increment variable looping
  Serial.println(A);

  if (A + 1000 == Interval) //Cek kondisi apakah interval telah tiba
  {
    posisi = 20;            //Definisi nilai motor tutup terbuka
    tutup.write(posisi);    //Membuka tutup tempat pakan
    delay(1000);            //Selama 800 ms, ubah utk mengatur jumlah makanan keluar
    posisi = 0;             //Nilai motor tutup
    tutup.write(posisi);    //Menutup tempat pakan
    A = 0;                  //Variable looping direset
  }
  else
  {
    HPBunyi = analogRead(pinHP); //Baca dering HP
    if ( HPBunyi != 0 )          //Jika ada dering
    {
      posisi = 20;                //Definisi nilai motor tutup terbuka
      tutup.write(posisi);        //Membuka tutup tempat pakan
      delay(1000);                //Selama 800 ms, ubah utk mengatur jumlah makanan keluar
      posisi = 0;                 //Nilai servo tutup
      tutup.write(posisi);        //Menutup tempat pakan
      A = 0;                      //Variable looping direset
    }
  }
}
}

```

Gambar : Kodingan mengatur mikrokontroler

