Permasalahan mahalnya upih tenaga kerja saat ini Sudan sangat menjadi bhhan pertimbangan untuk melakukan hal-hal pekerjaaan yang rutin dikerjakan setiap hari, seperiti halnya memberi minum pada ternak, untuk kasus ini, perlu adanya soulusi atas permasalahannya, yaitu dengan membuat suatu robot untuk mengerjakan hal tersebut. Robot Pemberi Pakan Ayam Ternak Otomatis atau yang selanjutkanya akan disingkat menjadi Robot PPATO, tujuannya untuk melakukan pekerjaan ruttin memberi pakan pada ayam ternak sacara otomatis pada waktu tertantu yang terjadwil. Karakteristik Robot PPATO yaitu robot akan memberikn paken pada waktu tertentu terjadwal, dengan bantuan komponen elektronika utama yaiut: IC Timer, Driver Motor DC, Sensor Infra Red atau LDR, dan buzzer yang dipasang pdaa mesin robot. Penelitian dimulai dengan menganalisis dan melakukan perancangan sistem balk hardware maupun software, kemudian dilanjutkan dengan melakukan coding pemrogramman. Bahasa pemrograman yang dipakai adallah Bahasa C. Penelitian ini menggunakan laat IC Timer untuk waktu pemberian pakan. Tahap terakhir adalah uji coba sistem untuk mengetahui apakah sistem telah berjalan dengan baik sesuai yang direncanakan. Robot PPTAO akan memberikan pakan pda waktu yang telah ditentukan dan sensor LDR Sensor Infra Red atau LDR yang bewrfungsi mendeteksi pakan. Hasil penelitiyan didapatkan sebuah desain dari sebuah Robot PPTAO tersebut, yang dapat langsung disimulasikan dengan menggunakan Simulator Software Proteus 8