**LAPORAN TUGAS AKHIR**

**PURWARUPA KANDANG AYAM PINTAR BERBASIS *INTERNET OF THINGS* (*IoT*) MENGGUNAKAN PLATFORM BLYNK**



**Disusun oleh:**

**Bancar Anggono Farros Santosa**

**V3920013**

Disusun untuk Memenuhi Salah Satu Syarat Dalam Memperoleh Gelar

Ahli Madya (A.Md.) dalam Bidang Teknik Informatika

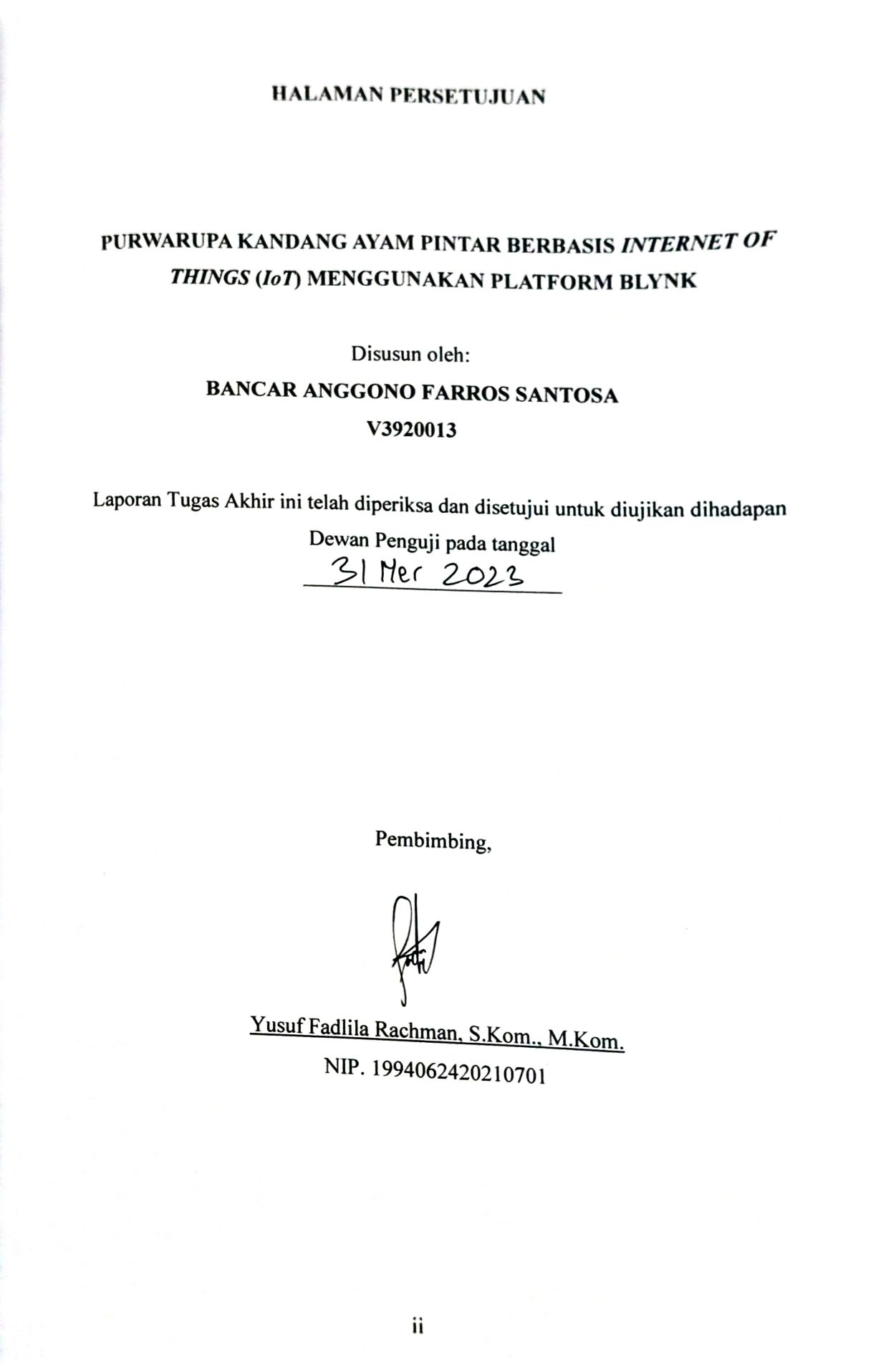
**PROGRAM STUDI DIPLOMA III TEKNIK INFORMATIKA**

**SEKOLAH VOKASI**

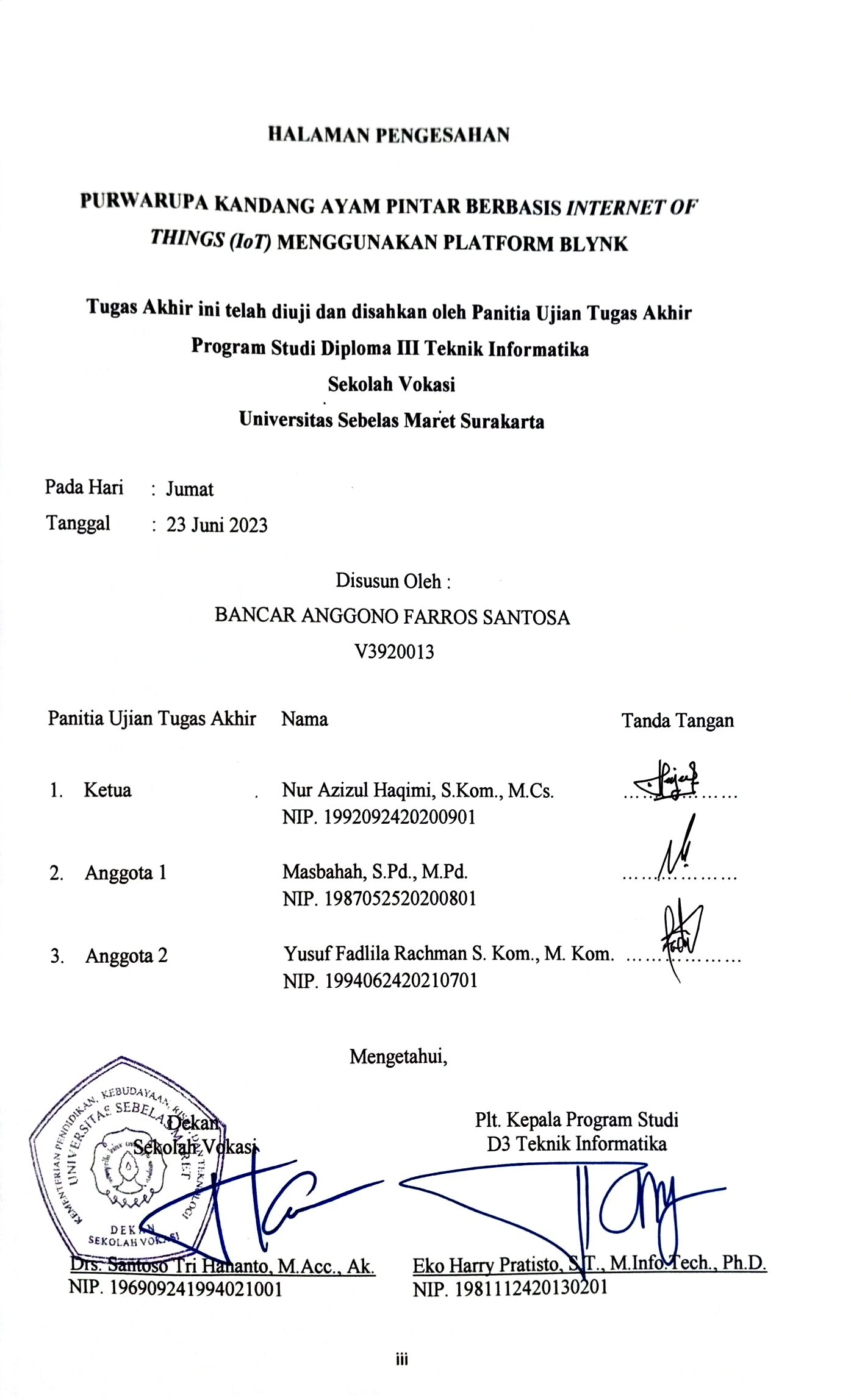
**UNIVERSITAS SEBELAS MARET**

**TAHUN 2023**

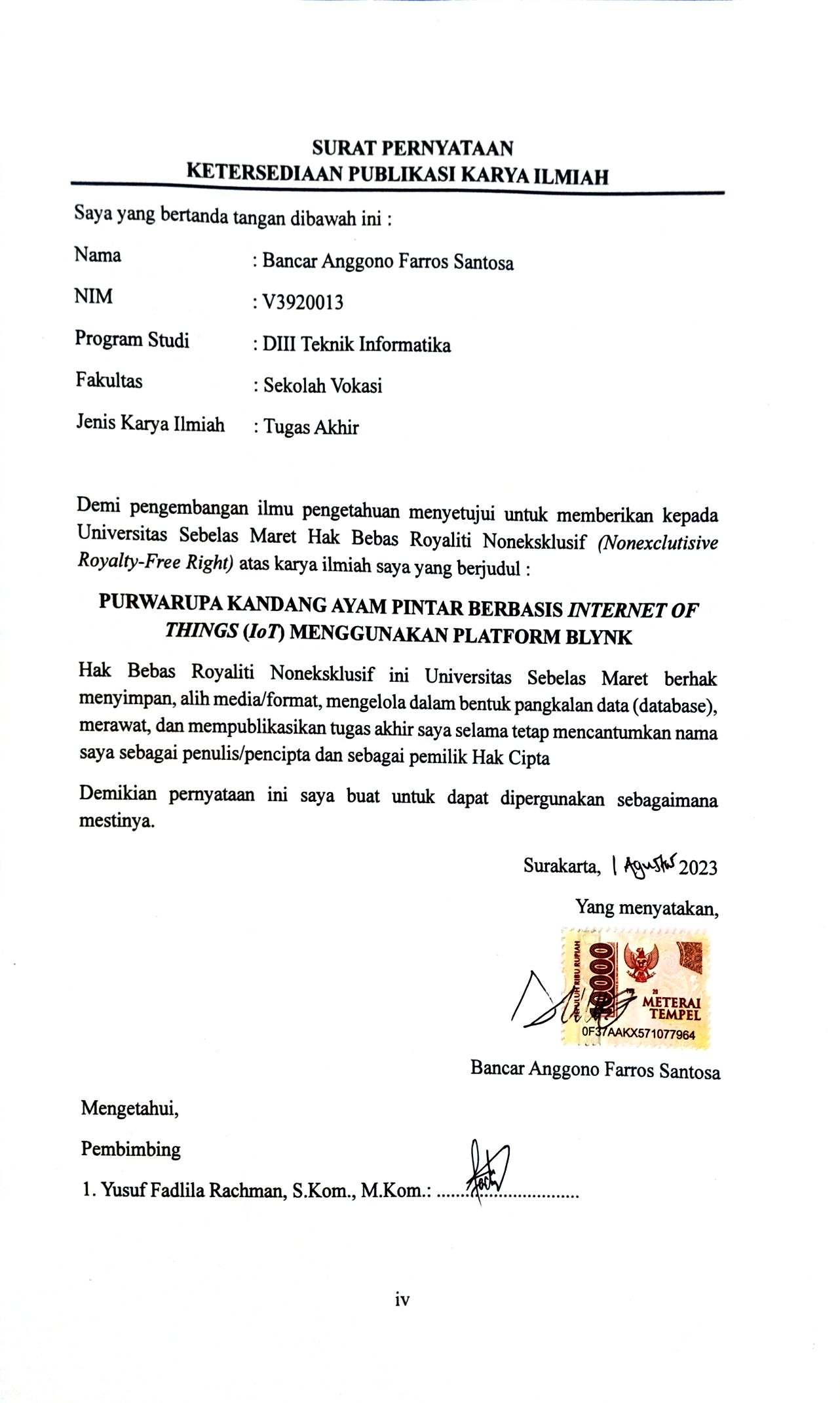
# HALAMAN PERSETUJUAN

****

# HALAMAN PENGESAHAN



# SURAT PERNYATAAN



# ABSTRAK

**BANCAR ANGGONO FARROS SANTOSA, 2023. PURWARUPA KANDANG AYAM PINTAR BERBASIS *INTERNET OF THINGS* (*IoT*) MENGGUNAKAN PLATFORM BLYNK**, Program Studi Diploma III Teknik Informatika, Sekolah Vokasi, Universitas Sebelas Maret, Surakarta.

Sampai saat ini masih banyak peternak ayam yang menggunakan alat dan metode konvensional dalam menjalanai aktifitas peternakannya. Hal tersebut tidak terlalu mengganggu apabila jumlah ayam yang dimiliki tidak terlalu banyak. Namun akan menjadi masalah ketika peternakannya sudah semakin maju dan besar yang diikuti dengan meningkatnya jumlah ayam. Selain itu, suhu dan kelembaban kandang juga berpengaruh dan harus sesuai dengan kebutuhan ayam. Sistem pemberian pakan otomatis yang dilengkapi dengan monitoring suhu dan kelembaban menggunakan platform *IoT* Blynk ini dapat memenuhi kebutuhan tadi sekaligus meningkatkan efektivitas dari hasil ternak ayam. Pada purwarupa ini, pemberian pakan dilakukan dengan menggunakan motor servo sedangkan untuk monitoring suhu dan kelembaban menggunakan modul DHT11 dan juga kipas untuk penyesuaian suhu dan kelembaban kandang. Semua modul tersebut dikendalikan secara penuh menggunakan mikrokontroler Arduino Uno dan NodeMCU ESP8266 melalui platform Blynk. Hasil dari penelitian ini yaitu sistem bisa memberikan pakan ayam sesuai dengan jadwal yang sudah ditentukan dan mengatur suhu serta kelembaban kandang ayam sesuai dengan kebutuhan yang sudah ditentukan.

**Kata Kunci:** Kandang ayam, *IoT*,danBlynk

***ABSTRACT***

***BANCAR ANGGONO FARROS SANTOSA, 2023, PROTOTYPE OF SMART CHICKEN COOP BASED ON INTERNET OF THINGS (IoT) USING BLYNK PLATFORM****, Diploma III Study Program of Informatics Engineering, Vocational School, Sebelas Maret University, Surakarta.*

*Up to this point, many chicken farmers still use conventional tools and methods in carrying out their farming activities. This is not too problematic if the number of chickens they own is not too large. However, it becomes an issue when their farming operation becomes more advanced and larger, accompanied by an increasing number of chickens. Additionally, the temperature and humidity of the coop also have an impact and must be in line with the chickens' needs. This automatic feeding system equipped with temperature and humidity monitoring using the IoT platform Blynk can fulfill these requirements while enhancing the efficiency of chicken farming results. In this prototype, the feeding is done using a servo motor, and the temperature and humidity are monitored using the DHT11 module, along with a fan for adjusting the coop's temperature and humidity. All these modules are fully controlled through the Arduino Uno and NodeMCU ESP8266 microcontrollers via the Blynk platform. The results of this research demonstrate that the system can provide chicken feed according to predetermined schedules and regulate the coop's temperature and humidity based on predefined needs.*

***Keywords:*** *Chicken coop, IoT, and Blynk*

# KATA PENGANTAR

Puji dan syukur penulis panjatkan kehadirat Tuhan Yang Maha Esa atas berkat, rahmat, hidayah, dan karunia-Nya, sehingga laporan tugas akhir yang telah penulis susun dengan judul “Purwarupa Kandang Ayam Pintar berbasis *Internet of Thimgs* (*IoT*)menggunakan Platform Blynk” bisa selesai. Laporan tugas akhir ini disusun untuk memenuhi salah satu syarat dalam memperoleh gelar Ahli Madya Diploma III di Program Studi Teknik Informatika Fakultas Sekolah Vokasi Universitas Sebelas Maret.

Penyusunan laporan tugas akhir ini tidak lepas dari dukungan, bantuan serta bimbingan dari beberapa pihak, oleh karena itu penulis ingin mengucapkan terima kasih kepada:

1. Bapak Drs. Santoso Tri Hananto, M.Acc., Ak. selaku Dekan Sekolah Vokasi Universitas Sebelas Maret.
2. Bapak Eko Harry Pratisto, S.T., M.Info.Tech., Ph.D. selaku plt. Kepala Program Studi D3 Teknik Informatika Universitas Sebelas Maret.
3. Bapak Fendi Aji Purnomo, S.Si., M.Eng selaku Koordinator Program Studi D3 Teknik Informatika Universitas Sebelas Maret Kampus Madiun.
4. Bapak Yusuf Fadlila Rachman, S.Kom., M.Kom. selaku Dosen Pembimbing yang telah memberikan bimbingan dan semangat untuk menyelesaikan tugas akhir.
5. Seluruh Dosen D-III Teknik Informatika atas semua ilmu yang sudah diberikan.
6. Kedua orang tua penulis yang sudah memberikan dukungan moral dan materi.
7. Nona dengan NIM V3920011 yang sudah menemani dan membantu penulis dalam pengerjaan tugas akhir.
8. Teman-teman dalam grup Whatsapp NAOMY GAMING dan Calon orang sukses serta teman-teman angkatan D3 Teknik Informatika 2020 untuk canda dan tawa serta senang dan sedih dalam pengerjaan tugas akhir.
9. Diri penulis sendiri yang sudah mau berjuang dan berusaha sekuat tenaga untuk bisa menyelesaikan tugas akhir.

# DAFTAR ISI

[HALAMAN PERSETUJUAN ii](#_Toc143203984)

[HALAMAN PENGESAHAN iii](#_Toc143203985)

[SURAT PERNYATAAN iv](#_Toc143203986)

[ABSTRAK v](#_Toc143203987)

[KATA PENGANTAR vii](#_Toc143203988)

[DAFTAR ISI viii](#_Toc143203989)

[DAFTAR TABEL x](#_Toc143203990)

[DAFTAR GAMBAR xi](#_Toc143203991)

[BAB 1 PENDAHULUAN 1](#_Toc143203992)

[1.1 Latar Belakang 1](#_Toc143203993)

[1.2 Rumusan Masalah 3](#_Toc143203994)

[1.3 Batasan Masalah 3](#_Toc143203995)

[1.4 Tujuan Penelitian 4](#_Toc143203996)

[1.5 Manfaat Penelitian 4](#_Toc143203997)

[1.6 Metode Penelitian 5](#_Toc143203998)

[1.7 Sistematika Penulisan 6](#_Toc143203999)

[BAB 2 TINJAUAN PUSTAKA 7](#_Toc143204000)

[2.1 Tinjauan Pustaka 7](#_Toc143204001)

[2.2 Landasan Teori 10](#_Toc143204002)

[2.2.1 Perangkat Keras 10](#_Toc143204003)

[2.2.2 Perangkat Lunak 16](#_Toc143204004)

[2.2.3 Pengujian 17](#_Toc143204005)

[BAB 3 DESAIN DAN PERANCANGAN SISTEM 18](#_Toc143204006)

[3.1 Analisis Bisnis Proses 18](#_Toc143204007)

[3.2 Kebutuhan Sistem 19](#_Toc143204008)

[3.2.1 Kebutuhan Fungsional 19](#_Toc143204009)

[3.2.2 Kebutuhan Non Fungsional 19](#_Toc143204010)

[3.3 Perancangan Sistem 20](#_Toc143204011)

[3.3.1 Blok Diagram Alat 20](#_Toc143204012)

[3.3.2 Rangkaian Alat 21](#_Toc143204013)

[BAB 4 IMPLEMENTASI DAN PENGUJIAN 23](#_Toc143204014)

[4.1 Implementasi Sistem 23](#_Toc143204015)

[4.1.1 Konfigurasi Blynk di browser 24](#_Toc143204016)

[4.1.2 Konfigurasi Blynk di *smartphone* 27](#_Toc143204017)

[4.1.3 Implementasi *Hardware* 32](#_Toc143204018)

[4.2 Pengkodean 35](#_Toc143204019)

[4.2.1 Pengkodean pada Arduino Uno 35](#_Toc143204020)

[4.2.2 Pengkodean pada NodeMCU ESP8266 37](#_Toc143204021)

[4.3 Pengujian *Hardware* 38](#_Toc143204022)

[4.3.1 Pengujian Sensor DHT11 38](#_Toc143204023)

[4.3.2 Pengujian Sensor Ketinggian Air 39](#_Toc143204024)

[4.3.3 Pengujian Modul RTC DS3231 40](#_Toc143204025)

[4.3.4 Pengujian Servo 40](#_Toc143204026)

[4.3.5 Pengujian Relay 41](#_Toc143204027)

[4.3.6 Pengujian Kipas DC 42](#_Toc143204028)

[4.3.7 Pengujian Lampu Pijar 44](#_Toc143204029)

[4.3.8 Pengujian Pompa Air Mini 46](#_Toc143204030)

[BAB 5 PENUTUP 48](#_Toc143204031)

[5.1 Kesimpulan 48](#_Toc143204032)

[5.2 Saran 49](#_Toc143204033)

[DAFTAR PUSTAKA 50](#_Toc143204034)

# DAFTAR TABEL

[Tabel 1. 1 Populasi ayam ras pedaging di Indonesia 1](#_Toc143204035)

[Tabel 2. 1 Penelitian terdahulu 9](#_Toc143204036)

[Tabel 2. 2 Spesifikasi Arduino Uno 10](#_Toc143204037)

[Tabel 2. 3 Spesifikasi NodeMCU ESP8266 11](#_Toc143204038)

[Tabel 3. 1 Kebutuhan fungsional 19](#_Toc143204039)

[Tabel 3. 2 Acuan purwarupa kandang ayam 22](#_Toc143204040)

[Tabel 4. 1 Pengujian sensor DHT11 38](#_Toc143204041)

[Tabel 4. 2 Pengujian sensor ketinggian air 39](#_Toc143204042)

[Tabel 4. 3 Pengujian modul RTC DS3231 40](#_Toc143204043)

[Tabel 4. 4 Pengujian servo 41](#_Toc143204044)

[Tabel 4. 5 Pengujian relay 42](#_Toc143204045)

[Tabel 4. 6 Pengujian kipas DC 42](#_Toc143204046)

[Tabel 4. 7 Pengujian penurunan suhu 43](#_Toc143204047)

[Tabel 4. 8 Pengujian peningkatan kelembaban 44](#_Toc143204048)

[Tabel 4. 9 Pengujian lampu pijar 44](#_Toc143204049)

[Tabel 4. 10 Pengujian peningkatan suhu 45](#_Toc143204050)

[Tabel 4. 11 Pengujian penurunan kelembaban 46](#_Toc143204051)

[Tabel 4. 12 Pengujian pompa air mini 47](#_Toc143204052)

# DAFTAR GAMBAR

[Gambar 2. 1 Arduino Uno 10](#_Toc143204053)

[Gambar 2. 2 NodeMCU ESP8266 11](#_Toc143204054)

[Gambar 2. 3 Sensor DHT11 12](#_Toc143204055)

[Gambar 2. 4 Sensor ketinggian air 12](#_Toc143204056)

[Gambar 2. 5 Modul RTC DS3231 13](#_Toc143204057)

[Gambar 2. 6 Servo 13](#_Toc143204058)

[Gambar 2. 7 Relay 14](#_Toc143204059)

[Gambar 2. 8 Kipas DC 14](#_Toc143204060)

[Gambar 2. 9 Lampu pijar 15](#_Toc143204061)

[Gambar 2. 10 Pompa air mini 15](#_Toc143204062)

[Gambar 2. 11 Arduino IDE 16](#_Toc143204063)

[Gambar 2. 12 Fritzing 16](#_Toc143204064)

[Gambar 2. 13 Blynk 17](#_Toc143204065)

[Gambar 3. 1 Analisis bisnis proses 18](#_Toc143204066)

[Gambar 3. 2 Blok diagram alat 20](#_Toc143204067)

[Gambar 3. 3 Rangkaian alat 21](#_Toc143204068)

[Gambar 4. 1 Log data di Arduino Uno 23](#_Toc143204069)

[Gambar 4. 2 Halaman tambah template 24](#_Toc143204070)

[Gambar 4. 3 Halaman tambah datastream 24](#_Toc143204071)

[Gambar 4. 4 Kotak dialog tambah virtual pin 25](#_Toc143204072)

[Gambar 4. 5 Halaman virtual pin 25](#_Toc143204073)

[Gambar 4. 6 Kotak dialog new device 26](#_Toc143204074)

[Gambar 4. 7 Kotak dialog template new device 26](#_Toc143204075)

[Gambar 4. 8 Halaman device 26](#_Toc143204076)

[Gambar 4. 9 Halaman device smartphone 27](#_Toc143204077)

[Gambar 4. 10 Halaman widget 28](#_Toc143204078)

[Gambar 4. 11 Halaman penempatan widget 28](#_Toc143204079)

[Gambar 4. 12 Halaman pemilihan widget 29](#_Toc143204080)

[Gambar 4. 13 Halaman penempatan widget 29](#_Toc143204081)

[Gambar 4. 14 Halaman konfigurasi widget 30](#_Toc143204082)

[Gambar 4. 15 Halaman pemilihan datastream untuk widget 30](#_Toc143204083)

[Gambar 4. 16 Halaman konfigurasi widget 31](#_Toc143204084)

[Gambar 4. 17 Halaman widget 31](#_Toc143204085)

[Gambar 4. 18 Hasil purwarupa 32](#_Toc143204086)

[Gambar 4. 19 Percobaan dengan ayam usia satu minggu 34](#_Toc143204087)

[Gambar 4. 20 Kode pembacaan sensor 35](#_Toc143204088)

[Gambar 4. 21 Kode modul pakan dan minum 36](#_Toc143204089)

[Gambar 4. 22 Kode komunikasi serial 36](#_Toc143204090)

[Gambar 4. 23 Kode komunikasi serial 37](#_Toc143204091)

[Gambar 4. 24 Kode modul parsing data 38](#_Toc143204092)

[Gambar 4. 25 Kode kirim data ke Blynk 38](#_Toc143204093)

[Gambar 4. 26 Pengujian sensor DHT11 39](#_Toc143204094)

[Gambar 4. 27 Pengujian sensor ketinggian air 39](#_Toc143204095)

[Gambar 4. 28 Pengujian modul RTC DS3231 40](#_Toc143204096)

[Gambar 4. 29 Pengujian servo 41](#_Toc143204097)

[Gambar 4. 30 Pengujian relay 42](#_Toc143204098)

[Gambar 4. 31 Pengujian kipas DC 43](#_Toc143204099)

[Gambar 4. 32 Grafik pengujian penurunan suhu 43](#_Toc143204100)

[Gambar 4. 33 Grafik pengujian peningkatan kelembaban 44](#_Toc143204101)

[Gambar 4. 34 Pengujian lampu pijar 45](#_Toc143204102)

[Gambar 4. 35 Grafik pengujian peningkatan suhu 45](#_Toc143204103)

[Gambar 4. 36 Grafik pengujian penurunan kelembaban 46](#_Toc143204104)

[Gambar 4. 37 Pengujian pompa air mini 47](#_Toc143204105)

# PENDAHULUAN

## Latar Belakang

Menurut Rasyaf pada tahun 1994 dalam (Subowo & Saputra, 2019) peternakan merupakan kegiatan pemeliharaan dengan tujuan mencari keuntungan yang dilakukan dengan menerapkan prinsip manajemen. Salah satu hewan yang biasa dijadikan sebagai hewan ternak oleh masyarakat Indonesia adalah ayam. Peternak ayam terutama ayam pedaging di Indonesia sangat banyak. Menurut (Direktorat Jenderal Peternakan dan Kesehatan Hewan Kementerian Pertanian, 2022), populasi ayam ras pedaging di beberapa provinsi di Indonesia selama 3 tahun terakhir mengalami peningkatan. Pada tahun 2022 jumlah populasi ayam ras pedaging di Indonesia mencapai 3.168.325.176 ekor.

Tabel 1. 1 Populasi ayam ras pedaging di Indonesia

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| PROVINSI | 2020 | 2021 | 2022 |
| SUMATERA UTARA | 139.447.786 | 147.044.203 | 162.495.132 |
| BENGKULU | 8.663.406 | 9.846.509 | 12.066.512 |
| SULAWESI SELATAN | 78.951.056 | 92.909.385 | 111.360.814 |
| INDONESIA | 2.919.516.243 | 2.889.207.954 | 3.168.325.176 |

Manusia memerlukan protein untuk memenuhi kebutuhan energi. Protein tersebut bisa bisa berbentuk protein nabati yang berasal dari tumbuhan atau protein hewani yang berasal dari hewan (Khotimah et al., 2021). Salah satu sumber protein hewani adalah daging ayam (Alfauzi & Hidayah, 2020). Menurut (Arman et al., 2022) daging ayam yang biasa dijual berasal dari hasil peternakan ayam jenis ayam pedaging.

Kualitas daging dari ayam pedaging ditentukan tumbuh kembang dari ayam itu sendiri. Faktor yang mempengaruhi tumbuh kembang ayam terbagi menjadi faktor internal dan faktor eksternal. Untuk faktor internal dipengaruhi oleh genetik dan hormon dari ayam itu sendiri. Sedangkan untuk faktor eksternalnya dipengaruhi oleh lingkungan, cahaya matahari, serta nutrisi (Restuati, 2019). Supaya menghasilkan daging yang berkualitas, peternak harus memilih bibit ayam unggul dan memastikan ayamnya mendapat lingkungan yang baik dan nutrisi yang cukup. Lingkungan yang baik dapat diartikan bahwa kandang ayam memiliki suhu dan kelembaban yang sesuai untuh tumbuh kembang ayam. Menurut (Ariyanto et al., 2019) kandang ayam yang baik untuk usia ayam 1 minggu memiliki suhu yang berkisar antara 29ºC sampai dengan 31ºC. Kelembaban sebesar 50% sampai 70% menurut (Masriwilaga et al., 2019) bagus dalam pertumbuhan ayam. Selain lingkungan yang baik, sebagai makhluk hidup ayam juga membutuhkan nutrisi yang cukup dan teratur supaya proses tumbuh dan kembangnya bisa berjalan dengan optimal.

Menurut survei yang dilakukan oleh (Subowo & Saputra, 2019) peternakan ayam dilakukan dengan metode konvensional. Metode konvensional yang digunakan memiliki beberapa kekurangan salah satunya tidak ada pengaturan suhu dan kelembaban yang baik untuk ayam. Hanya terdapat lampu untuk menaikkan suhu di kandang ayam saja. Temperatur dan kelembaban pada kandang ayam juga tidak dapat diketahui secara pasti karena tidak adanya alat ukur untuk mengukurnya (Pamungkas & Fergina, 2021). Ketika peternak memiliki kesibukan lain dalam jangka waktu yang lama atau kegiatan mendadak ada kemungkinan pemberian pakan menjadi telat atau bahkan tidak sama sekali. Hal tersebut tentunya memiliki dampak yang buruk bagi ayam ternak (Surahman et al., 2021).

Supaya masalah tersebut bisa teratasi diperlukan adanya alat dengan sistem kontrol otomatis yang mampu mengukur sekaligus mengatur suhu dan kelembaban kandang ayam serta memberi pakan otomatis tanpa adanya campur tangan manusia. Dengan membuat “Purwarupa Kandang Ayam Pintar berbasis *Internet of Things (IoT)* menggunakan Platform Blynk” dapat menjadi solusi dari masalah yang sedang terjadi.

## Rumusan Masalah

Berdasarkan latar belakang yang sudah ditulis di atas, dapat ditentukan permasalahan dalam tugas akhir ini adalah sebagai berikut:

1. Bagaimana merancang sekaligus membangun purwarupa kandang ayam pintar berbasis *internet of things (iot)* menggunakan platform Blynk?
2. Bagaimana kinerja sensor DHT11, kipas angin DC, serta lampu pijar pada proses monitoring suhu dan kelembaban kandang ayam?
3. Bagaimana kinerja modul RTC DS3231 serta servo pada proses pemberian pakan ayam otomatis?
4. Bagaimana kinerja sensor ketinggian air dan pompa air mini pada proses pemberian minum ayam otomatis?

## Batasan Masalah

Berdasarkan rumusan masalah yang sudah ditulis di atas, maka dalam Purwarupa Kandang Ayam Pintar berbasis *Internet of Things (IoT)* menggunakan Platform Blynk, penulis membatasi beberapa permasalahan dalam penelitian ini, diantaranya:

1. Hanya membahas mengenai sistem monitoring suhu dan kelembaban kendang ayam serta pemberian pakan dan minum ayam berbasis IoT menggunakan platform Blynk.
2. Rancang bangun alat dalam bentuk purwarupa.
3. Perangkat NodeMCU (ESP8266) hanya akan mengirimkan data ke platform Blynk apabila terhubung dengan jaringan *WiFi*.
4. Alat ini bekerja menggunakan waktu, intensitas suhu, kelembaban, serta ketinggian air sebagai parameter.
5. Pengukuran suhu dan kelembaban kandang ayam memanfaatkan sensor DHT11. Pengaturan suhu kandang ayam secara otomatis menggunakan kipas angin dan lampu pijar. Untuk pengaturan kelembaban kandang ayam secara otomatis menggunakan kipas angin yang menghembuskan angin ke arah wadah air. Sedangkan untuk pemberian pakan secara otomatis menggunakan servo berdasarkan waktu yang ditunjukkan oleh modul RTC DS3231. Pemberian minum secara otomatis menggunakan pompa air mini berdasarkan ketinggian air menurut sensor ketinggian air.
6. Sistem akan terhubung ke smartphone pengguna melalui perantara  
   platform Blynk.
7. Output yang ditampilkan pada platform Blynk di smartphone hanya  
   data suhu, kelembaban, serta kondisi kipas, lampu, dan pompa air  
   mini dalam keadaan hidup atau mati.

## Tujuan Penelitian

Adapun tujuan yang ingin dicapai dari dari penelitian ini sebagai berikut:

1. Mampu merancang dan membangun purwarupa kandang ayam pintar berbasis *internet of things (iot)* menggunakan platform Blynk.
2. Mampu menganalisis kinerja sensor DHT11, kipas angin DC, serta lampu pijar pada proses monitoring suhu dan kelembaban kandang ayam.
3. Mampu menganalisis kinerja kinerja modul RTC DS3231 serta servo pada proses pemberian pakan ayam otomatis.
4. Mampu menganalisis kinerja kinerja sensor ketinggian air dan pompa air mini pada proses pemberian minum ayam otomatis.

## Manfaat Penelitian

Mengenai manfaat yang dapat diperoleh dari penelitian yang dilakukan terhadap “Purwarupa Kandang Ayam Pintar berbasis *Internet of Things (IoT)* menggunakan Platform Blynk” sebagai berikut:

1. Manfaat teoritis

Penulis berharap penelitian yang dilakukan dapat memberikan kontribusi terhadap peternak ayam khususnya peternak ayam pedaging yang masih menggunakan peternakan dengan metode konvensional. Selain itu, melalui penelitian ini penulis berharap dapat memberikan manfaat literatur mengenai otomatisasi kandang ayam supaya lebih meningkatkan efisiensi kandang ayam dan kualitas ayam sebagai refrensi penelitian bagi pihak-pihak yang ingin melakukan penelitian lebih lanjut.

1. Manfaat praktis
   1. Melalui penelitian ini, penulis berharap dapat membantu dan meringankan beban peternak ayam dengan meningkatkan efisiensi kandang ayam supaya bisa menghasilkan ayam yang berkualitas.
   2. Meningkatkan kualitas pangan masyarakat Indonesia melalui daging ayam yang berkualitas supaya Indonesia bisa memiliki SDM yang unggul dan berkualitas.

## Metode Penelitian

Penelitian yang dilakukan menggunakan metode penelitian pengembangan yang terdiri dari beberapa tahap seperti berikut:

* 1. Analisis

Melakukan analisis terhadap kebutuhan sistem Purwarupa Kandang Ayam Pintar berbasis *Internet of Things (IoT)* menggunakan Platform Blynk.

* 1. Perancangan

Melakukan perancangan Purwarupa Kandang Ayam Pintar berbasis *Internet of Things (IoT)* menggunakan Platform Blynk.

* 1. Perancangan alur dan faktor

Merancang batasan Purwarupa Kandang Ayam Pintar berbasis *Internet of Things (IoT)* menggunakan Platform Blynk intensitas uhu dan kelembaban serta ketinggian air.

* 1. Implementasi

Mengimplementasikan hasil dari analisis dan perancangan sistem sehingga menjadi produk utuh sekaligus membuat algoritma yang dapat menjalankan produk tersebut.

* 1. Uji coba

Melakukan uji coba terhadap hasil implementasi dari perancangan dan pembuatan Purwarupa Kandang Ayam Pintar berbasis *Internet of Things (IoT)* menggunakan Platform Blynk.

## Sistematika Penulisan

Penelitian yang dilakukan menggunakan metode penelitian pengembangan yang terdiri dari beberapa tahap seperti berikut:

* + - * 1. BAB I Pendahuluan

Bab ini menjelasakan mengenai latar belakang masalah yang diangkat, perumusan masalah, batasan masalah, tujuan, manfaat, serta metode penelitian, dan sistematika penelitian.

* + - * 1. BAB II Tinjauan Pustaka

Bab ini menjelaskan mengenai tinjauan pustaka dan teori yang berhubungan dengan masalah yang diangkat.

* + - * 1. Bab III Desain dan Perancangan Sistem

Bab ini menjelaskan mengenai analisis serta perancangan sistem dari produk yang akan dibuat.

* + - * 1. BAB IV Implementasi dan Pengujian

Bab ini menjelaskan mengenai hasil dari implementasi analisis dan perancangan sistem yang akan dibuat dilengkapi dengan pengujian sistem.

* + - * 1. BAB V Penutup

Bab ini berisi kesimpulan dan saran terkait produk yang sudah selesai dibuat.

# TINJAUAN PUSTAKA

## Tinjauan Pustaka

Pada tahun 2020 lalu telah dilakukan penelitian oleh Zulfahmi Alfianto, Iwan Sumirat, dan Muhammad Hariansyah dengan judul “Prototipe *Feeding System* dan Pengatur Suhu pada Kandang Ayam Pedaging Berbasis Arduino UNO”. Penelitian yang dilakukan bertujuan untuk memberi pakan dan minum kepada ayam sekaligus mengatur suhu pada kandang ayam. Produk yang dihasilkan menggunakan sensor DHT11 dan kipas serta lampu pijar untuk mendeteksi suhu dan mengatur suhu pada kandang ayam. Sensor ketinggian air digunakan untuk mengukur ketinggian air pada tempat minum ayam. Apabila air sudah habis, maka *solenoid valve* akan terbuka dan mengalirkan air pada tempat minum. Untuk pakan otomatis mengandalkan waktu yang ditunjukkan oleh RTC untuk membuat servo bekerja memberika pakan pada ayam (Alfianto et al., 2020).

Penelitian yang sudah dilakukan oleh Ade Surahman, Bobi Aditama, Muhammad Bakri, dan Rasna pada tahun 2021 dengan judul penelitian “SISTEM PAKAN AYAM OTOMATIS BERBASIS INTERNET OF THINGS”. Tujuan dilakukannya penelitian tersebut adalah untuk memberi pakan otomatis pada ayam dengan menggunakan ESP8266 sebagai mikrokontroler yang terhubung dengan internet. Apabila waktu sudah menunjukkan sebagai waktu makan maka servo akan bekerja untuk memberi pakan kepada ayam. Selanjutnya ESP8266 akan mengirim data ke server bahwa pakan sudah berhasil diberikan (Surahman et al., 2021).

Muhammad Teguh Pamungkas bersama dengan Anggun Febrina melakukan penelitian dengan judul “Sistem Monitoring dan Pengatur Suhu Otomatis untuk Kandang Ayam di Desa Sukamanis Berbasis Arduino” pada tahun 2021. Mereka membuat produk yang bisa melakukan monitoring suhu pada kandang ayam dengan memanfaatkan sensor DHT11 untuk mengukur suhu kandang ayam. Apabila suhu kandang tidak cocok untuk ayam maka kipas akan menyala untuk menyesuaikan suhu kandang. Data suhu yang didapatkan akan dikirim ke ponsel supaya dapat dilihat oleh pengguna. Pengiriman data dilakukan melalui perancatara modul *Bluetooth* HC-05 (Pamungkas & Fergina, 2021).

Penelitian dengan judul “SISTEM MONITORING SUHU DAN KELEMBABAN KANDANG ANAK AYAM BROILER BERBASIS INTERNET OF THINGS” yang dilakukan oleh Try Hadyanto dan Muhammad Faishol Amrullah pada tahun 2022 memanfaatkan ESP32, sensor DHT11, relay, kipas, serta lampu pijar. ESP32 berperan sebagai mikrokontroler yang terhubung dengan jaringan internet. Sensor DHT11 digunakan untuk mengukur suhu kandang. Apabila suhu kandang terlalu panas maka relay akan menyalakan kipas untuk menurunkan suhu kandang dan menyalakan lampu pijar ketika suhu kandang terlalu dingin. Semua data yang didapatkan nantinya dikirim ke website melalui ESP32 yang terhubung dengan internet (Hadyanto & Amrullah, 2022).

Berdasarkan penelitian di atas, penelitian yang dilakukan oleh penulis merupakan penelitian dengan pengembangan dari beberapa penelitian yang sudah dilakukan sebelumnya. Penelitian yang dilakukan dengan judul “Purwarupa Kandang Ayam Pintar berbasis *Internet of Things (IoT)* menggunakan Platform Blynk” berfokus pada implementasi *Internet of Things (IoT)* dengan menggunakan platform Blynk. Penulis membuat sebuah *hardware* dengan memanfaatkan Arduino Uno, NodeMCU ESP8266, sensor dan modul yang kompatibel untuk *IoT*, serta Blynk sebagai platform IoT.

Tabel 2. 1 Penelitian terdahulu

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| No. | Judul Penelitian | Penulis/Tahun | Metode Penelitian | Hasil dan Pembahasan |
| 1. | Prototipe FeedingSystem dan Pengatur Suhu pada Kandang Ayam Pedaging Berbasis Arduino Uno | (Alfianto et al., 2020) | *Waterfall* | Menghasilkan alat pemberi pakan dan minum otomatis kepada ayam sekaligus mengatur suhu pada kandang ayam dengan memanfaatkan Arduino Uno. |
| 2. | SISTEM PAKAN AYAM OTOMATIS BERBASIS INTERNET OF THINGS | (Surahman et al., 2021) | *Waterfall* | Membuat sistem pakan otomatis untuk ayam menggunakan ESP8266 sebagai mikrokontroler yang terhubung dengan internet. |
| 3. | Sistem Monitoring dan Pengatur Suhu Otomatis untuk Kandang Ayam di Desa Sukamanis Berbasis Arduino | (Pamungkas & Fergina, 2021) | *Waterfall* | Membuat produk untuk melakukan monitoring suhu pada kandang ayam dengan sensor DHT11 dan Bluetooth. |
| 4. | SISTEM MONITORING SUHU DAN KELEMBABAN KANDANG ANAK AYAM BROILER BERBASIS INTERNET OF THINGS | (Hadyanto & Amrullah, 2022) | *Waterfall* | Memanfaatkan mikrokontroler dan internet untuk melakukan monitoring kandang ayam dari jarak jauh melalui website. |

## Landasan Teori

### Perangkat Keras

a. Arduino Uno

Menurut (Arduino, 2022) Arduino Uno adalah mikrokontroler berbasis ATmega328P yang memiliki pin digital I/O sebanyak 14 buah dan 6 diantaranya menyediakan PWM. Untuk analog input pinnya tersedia sebanyak 6 buah. Selain itu, Arduino Uno memiliki 16 MHz osilator kristal, penghubung USB, power jack, serta tombol reset.



Gambar 2. 1 Arduino Uno

Tabel 2. 2 Spesifikasi Arduino Uno

|  |  |
| --- | --- |
| Mikrokontroler | ATmega328P |
| Tegangan operasi | 5 V |
| Tegangan input yang disarankan | 7 V - 12 V |
| Batas tegangan input | 6 V - 20 V |
| Jumlah pin I/O digital | 14 (terdapat 6 pin yang meneyediakan output PWM) |
| Jumlah pin input analog | 6 |
| Arus DC tiap pin I/O | 40 mA |
| Arus DC pin 3.3 V | 50 mA |
| Memori *flash* | 32 KB, 0.5 KB sudah digunakan bootloader |
| SRAM | 2 KB |
| EEPROM | 1 KB |
| Clock speed | 16 MHz |
| Ukuran | 68.6 mm x 53.4 mm |
| Berat | 25 g |

b. NodeMCU ESP8266

NodeMCU merupakan mikrokontroler dengan *chip* ESP8266 yang memiliki kemampuan untuk menjalankan fungsi mikrokontroler sekaligus memungkinkan untuk terhubung dengan jaringan internet (Dewi et al., 2019).



Gambar 2. 2 NodeMCU ESP8266

Tabel 2. 3 Spesifikasi NodeMCU ESP8266

|  |  |
| --- | --- |
| Mikrokontroler | ESP8266 |
| Tegangan input | 3.3 V - 5 V |
| GPIO | 17 |
| Memori *flash* | 16 MB |
| RAM | 32 KB + 80 KB |
| Konsumsi daya | 10 uA - 170 uA |
| Frekuensi | 2.4 GHz - 22.5 GHz |
| Port USB | Micro USB |
| Wifi | IEEE 802.11b/g/n |
| PWM | 10 pin |
| Chip USB | CH340G |
| Clock speed | 40/26/24 MHz |

c. Sensor DHT11

Menurut (Barri et al., 2022), sensor DHT11 memiliki kemampuan untuk mengukur suhu dan kelembaban lingkungan sekitar. Sensor DHT11 memiliki tingkat stabilitas dan kalibrasi yang baik dan juga akurat. Sensor DHT11 juga memiliki respon pembacaan data yang cepat dan kemampuan *anti-interference*. Memiliki ukuran yang kompak, mampu mengirim sinyal sampai jarak 20 meter, serta memiliki konsumsi daya sebesar 5 V dengan tegangan rata-rata maksimum sebesar 0.5 mA menjadikan DHT11 mudah digunakan untuk mengukur suhu dan kelembaban.



Gambar 2. 3 Sensor DHT11

d. Sensor Ketinggian Air

Sensor ketinggan air atau *water level sensor* digunakan untuk mengetahui ketinggian air dari permukaan sampai ke dasarnya. Sensor ini menghasilkan nilai analog sehingga harus dihubungkan dengan pin analog di mikrokontroller (Asha & Srija, 2020).



Gambar 2. 4 Sensor ketinggian air

e. Modul RTC DS3231

*Real Time Clock* atau yang bisa disingkat RTC adalah modul yang digunakan untuk mengakses data waktu kalender dan jam. Modul RTC memiliki beberap jenis, salah satunya adalah modul RTC DS3231. Modul RTC DS3231 sudah menggunakan I2C dan menggunakan baterai CR2032 sebagai cadangan apabila sumber daya utama mati. Selain itu modul RTC DS3231 memiliki sensor suhu dan EEPROM AT24C32 yang bisa digunakan untuk menyimpan data (Saputra et al., 2020).



Gambar 2. 5 Modul RTC DS3231

f. Servo

Servo terdiri dari sebuah motor, rangkaian gir, serta potensiometer. Servo dapat bergerak sesuai arah jarum jam atau *clockwise* dan bergerak berlawanan dengan arah jarum jam atau *counter clockwise*. Servo adalah motor dengan rangkaian kontrol elektronik dan gir untuk mengontrol pergerakannya (Saputra et al., 2020).



Gambar 2. 6 Servo

g. Relay

Relay adalah saklar elektronik yang digerakkan oleh arus listrik. Relay memanfaatkan gaya elektromagnetik ketika menutup dan membuka saklar yang digerakkan oleh energi listrik menurut Firmansyah pada 2019 dalam (Barri et al., 2022). Relay memiliki empat komponen dasar, yaitu lilitan kawat (*coil*), armature, saklar, dan pegas (Manullang et al., 2021).



Gambar 2. 7 Relay

h. Kipas DC

Kipas digunakan untuk menurunkan suhu ruangan yang terlalu tinggi. Kipas ini beroperasi dengan tegangan yang bervariasi mulai dari 5 V hingga 12 V. Dengan ukuran yang kecil dan tegangan yang tidak terlalu besar kipas ini sangat mudah untuk digunakan (Hadyanto & Amrullah, 2022).



Gambar 2. 8 Kipas DC

i. Lampu Pijar

Lampu pijar menghasilkan cahaya dengan memanfaatkan listrik untuk memanaskan kawat filamen di dalam bola kaca yang diisi dengan gas seperti nitrogen, argon, dan hydrogen. Lampu pijar memiliki variasi mulai dari tegangan listrik 1,5 V sampai 300 V (Hadyanto & Amrullah, 2022).



Gambar 2. 9 Lampu pijar

j. Pompa Air Mini

Pompa air mini sebagai perangkat yang digunakan untuk mengalirkan sekaligus menghentikan aliran air (Barri et al., 2022).



Gambar 2. 10 Pompa air mini

### Perangkat Lunak

a. Arduino IDE

Arduino IDE merupakan perangkat lunka yang digunakan untuk melakukan pengembangan pada mikrokontroler seperti Arduino Uno, NodeMCU ESP8266, ESP32, dan yang lainnya. Dengan menggunakan Arduino IDE, pengguna dapat membuat berbagai macam perintah yang kemudian dapat dimasukkan ke dalam mikrokontroler (Manullang et al., 2021).



Gambar 2. 11 Arduino IDE

b. Fritzing

Fritzing digunakan untuk membuat skematik rangkaian elektronik. Fritzing menyediakan berbagai komponen elektronik yang dapat digunakan dalam pembuatan skematik. Apabila tidak terdapat komponen yang dibutuhkan, maka pengguna dapat mencarinya di forum Fritzing (Sarmidi & Rahmat, 2019).



Gambar 2. 12 Fritzing

c. Blynk

Blynk adalah aplikasi yang berperan sebagai platform *Internet   
of Things* (IoT). Blynk dapat digunakan untuk melakukan monitoring, mengontrol, dan memberikan notifikasi terkait perangkat yang terhubung. Blynk dapat digunakan pada *smartphone* dan juga laptop (Rofii et al., 2022).



Gambar 2. 13 Blynk

### Pengujian

Metode pengujian blackbox berfokus pada kebutuhan fungsional dari sebuah sistem. Penguji dapat membuat studi kasus ketika melakukan tes dan mengevaluasi kebutuhan fungsional. Tujuan dilakukannya pengujian dengan metode blackbox untuk menunjukkan cara kerja dari sebuah sistem ketika diberikan input apakah menghasilkan output yang sesuai atau tidak. Prinsip metode pengujian blackbox yaitu mengidentifikasi fungsi yang tidak benar, kesalahan antarmuka, kesalahan pada struktur data, kesalahan performa, dana keselahan inisialisasi atau terminasi (Sasongko et al., 2021).

# DESAIN DAN PERANCANGAN SISTEM

## Analisis Bisnis Proses

Berikut adalah gambar dari bisnis proses “Purwarupa Kandang Ayam Pintar berbasis *Internet of Things (IoT)* menggunakan Platform Blynk”.

****

Gambar 3. 1 Analisis bisnis proses

Sensor dan modul pada gambar di atas akan membaca keadaan lingkungan kandang. Hasil akhir dari pembacaan lingkungan tadi dalam bentuk nilai digital dan analog. Nilai tadi akan dikirmkan ke Arduino Uno untuk dicocokkan dengan kondisi yang sudah ditetapkan. Apabila terdapat kondisi yang terpenuhi, maka Arduino Uno akan memerintahkan komponen untuk bekerja sesuai dengan kondisi yang terpenuhi tadi. Selain itu, nilai tadi akan dikirimkan ke NodeMCU ESP8266 yang berperan sebagai modul *WiFi* untuk diteruskan ke platform Blynk. Nantinya pengguna dapat melihat nilai tadi pada aplikasi Blynk pada *smartphone* mereka.

## Kebutuhan Sistem

### Kebutuhan Fungsional

Kebutuhan fungsional dari “Purwarupa Kandang Ayam Pintar berbasis *Internet of Things (IoT)* menggunakan Platform Blynk” tercantum pada tabel di bawah ini.

Tabel 3. 1 Kebutuhan fungsional

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| No | Nama | Aktor |
| 1. | Sistem dapat memberi pakan ayam sesuai dengan waktu yang sudah ditentukan | IoT |
| 2. | Sistem dapat mengatur temperatur kandang sesuai dengan suhu yang sudah ditetapkan | IoT |
| 3. | Sistem dapat mengatur persentase kelembaban kandang sesuai dengan persentase kelembaban yang sudah ditentukan | IoT |
| 4. | Sistem dapat memberikan air minum kepada ayam sesuai dengan kondisi yang sudah ditetapkan | IoT |
| 5. | Sistem dapat melakukan monitoring suhu kandang ayam | IoT |
| 6. | Sistem dapat melakukan monitoring kelembaban kandang ayam | IoT |
| 7. | Sistem dapat melakukan monitoring sisa air minum di kandang ayam | IoT |
| 8. | Sistem dapat mengirim data | IoT |
| 9. | Sistem dapat menerima data | IoT |

### Kebutuhan Non Fungsional

Perangkat lunak yang digunakan untuk membuat “Purwarupa Kandang Ayam Pintar berbasis *Internet of Things (IoT)* menggunakan Platform Blynk” adalah sebagai berikut:

1. Arduino IDE
2. Fritzing
3. Blynk

Perangkat keras yang digunakan untuk membuat “Purwarupa Kandang Ayam Pintar berbasis *Internet of Things (IoT)* menggunakan Platform Blynk” adalah sebagai berikut:

1. Arduino Uno
2. NodeMCU ESP8266
3. Sensor DHT11
4. Sensor ketinggian air
5. Modul RTC DS3231
6. Servo
7. Relay
8. Kipas DC
9. Lampu Pijar
10. Pompa air mini

## Perancangan Sistem

### Blok Diagram Alat

Berikut adalah blok diagram dari “Purwarupa Kandang Ayam Pintar berbasis *Internet of Things (IoT)* menggunakan Platform Blynk”.



Gambar 3. 2 Blok diagram alat

Pada gambar di atas terdapat Arduino Uno yang terhubung dengan NodeMCU ESP8266, sensor DHT11, modul RTC DS3231, servo, relay, dan sensor ketinggian air. Kipas DC, lampu pijar, serta pompa air mini terhubung dengan relay. Arduino Uno akan mengirimkan data kepada NodeMCU yang selanjutkan akan diteruskan ke platform Blynk. Data yang dikirimkan sebelumnya dapat diakses melalui Blynk di smartphone. Servo akan bekerja ketika waktu pemberian pakan ayam sudah tiba berdasarkan waktu yang sudah ditentukan pada modul RTC DS3231. Relay akan menyalakan pompa air mini untuk mengeluarkan air ketika ketinggian air sudah mulai rendah berdasarkan data dari sensor ketinggian air. Relay akan menyalakan kipas dan lampu pijar ketika suhu dan kelembaban tidak sesuai standar berdasarkan data dari sensor DHT11. Pada platform Blynk di *smartphone*, akan ditampilkan data suhu, kelembaban, serta kondisi kipas, lampu, dan pompa air dalam keadaan hidup atau mati.

### Rangkaian Alat

Gambar di bawah merupakan rangkaian skematik dari semua komponen yang digunakan dalam “Purwarupa Kandang Ayam Pintar berbasis *Internet of Things (IoT)* menggunakan Platform Blynk”.



Gambar 3. 3 Rangkaian alat

Pada rangkaian di atas terdapat Arduino Uno serta NodeMCU ESP8266 yang berperan sebagai mikrokontroler dan modul *WiFi*. Sensor DHT11 yang berperan sebagai sensor suhu dan kelembaban, sensor ketinggian air, modul RTC DS3231, servo, serta relay terhubung ke Arduino Uno. Arduino Uno dan NodeMCU ESP8266 saling terhubung satu sama lain supaya dapat melakukan komunikasi serial. Kipas DC, lampu pijar, dan pompa air terhubung dengan relay yang berperan sebagai saklar.

Tabel 3. 2 Acuan purwarupa kandang ayam

|  |  |
| --- | --- |
| Acuan Purwarupa Kandang Ayam Pintar berbasis *Internet of Things* | |
| Usia ayam | 1 minggu |
| Suhu | 29ºC - 31ºC |
| Kelembaban | 50% - 70% |
| Jam pakan ayam | 7.00, 12.00, 17.00 |

(Ariyanto et al., 2019) dalam penelitiannya menjelaskan bahwa ayam usia satu minggu memerlukan suhu 29ºC sampai dengan 31ºC supaya mereka bisa tumbuh dan berkembang dengan baik. Sedangkan untuk kelembaban yang dibutuhkan menurut (Masriwilaga et al., 2019) adalah sebesar 50% sampai 70%. Menurut (Kholidi N et al., 2015) dan (Syakir et al., 2017) dalam penelitiannya menyatakan bahwa ayam diberikan pakan pada pukul 7.00, 12.00, dan 17.00. Dari penjelasan sebelumnya, penulis menjadikan penelitian yang dilakukan sebelumnya sebagai acuan yang dalam penelitian yang sedang penulis lakukan.

# IMPLEMENTASI DAN PENGUJIAN

## Implementasi Sistem

Implementasi sistem merupakan penerapan sistem yang didasari perancangan sistem yang sudah dibuat sebelumnya. Hasil dari implemetasi sistem dibuat dibuat dengan rancangan yang sesuai dengan kebutuhan sistem.



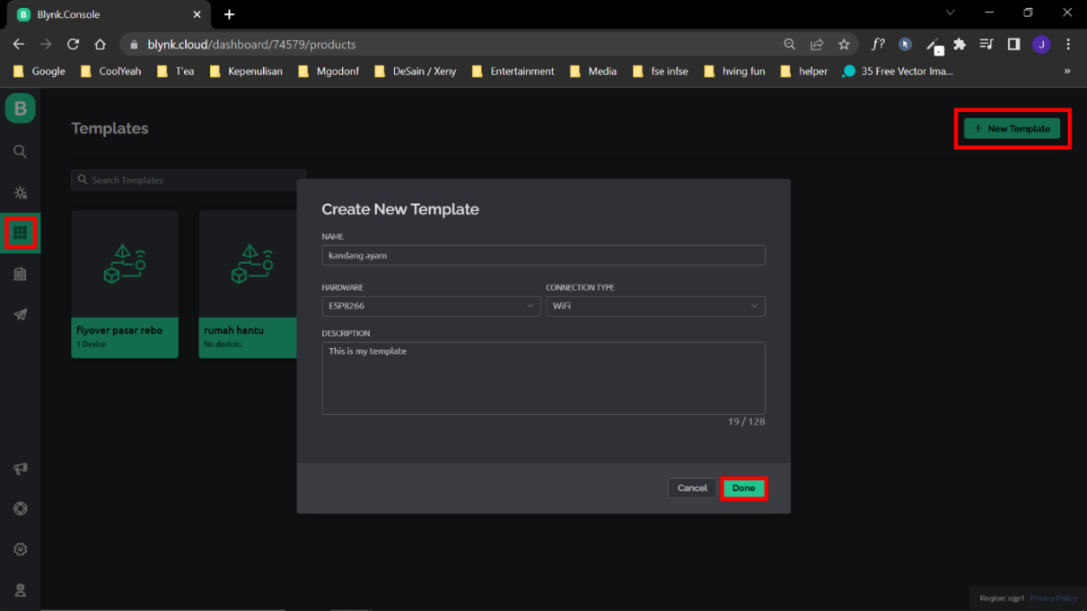
Gambar 4. 1 Log data di Arduino Uno

Gambar di atas merupakan kumpulan dari nilai sensor dan modul yang digunakan pada penelitian. Keseluruhan nilai tersebut dikirmkan dari Arduino Uno ke NodeMCU ESP8266 melalui komunikasi serial. Setelah itu nilai tadi akan dikirimkan oleh NodeMCU ke Blynk. Semua nilai tersebut dipisahkan oleh tanda ”#”. Berurutan dari sisi paling kiri terdapat nilai 5 yang ditandai dengan kotak merah yang merupakan nilai dari sensor ketinggian air. Nilai 25.30 yang ditandai dengan kotak hijau merupakan suhu dari sensor DHT11. Untuk nilai 44.00 dalam kotak biru merupakan kelembaban dari sensor DHT11. 15:18:8 dalam kotak ungu merupakan waktu yang ditunjukkan oleh modul RTC DS3231. Nilai 0 pada kotak hitam di sebelah kanan waktu merupakan status dari kipas suhu yang menunjukkan bahwa kipas suhu dalam keadaan mati. Nilai 1 dalam kotak coklat merupakan status dari kipas kelembaban yang menyala. Nilai 0 pada kotak kuning merupakan status dari pompa air mini yang berada dalam keadaan mati. Di sebelahnya terdapat nilai 1 dalam kotak abu-abu merupakan status dari lampu suhu yang menunjukkan bahwa lampu dalam keadaan menyala.Dalam kotak oranye di sisi paling kanan dengan nilai 0 merupakan status lampu penerangan yang menunjukkan lampu dalam keadaan mati.

### Konfigurasi Blynk di browser

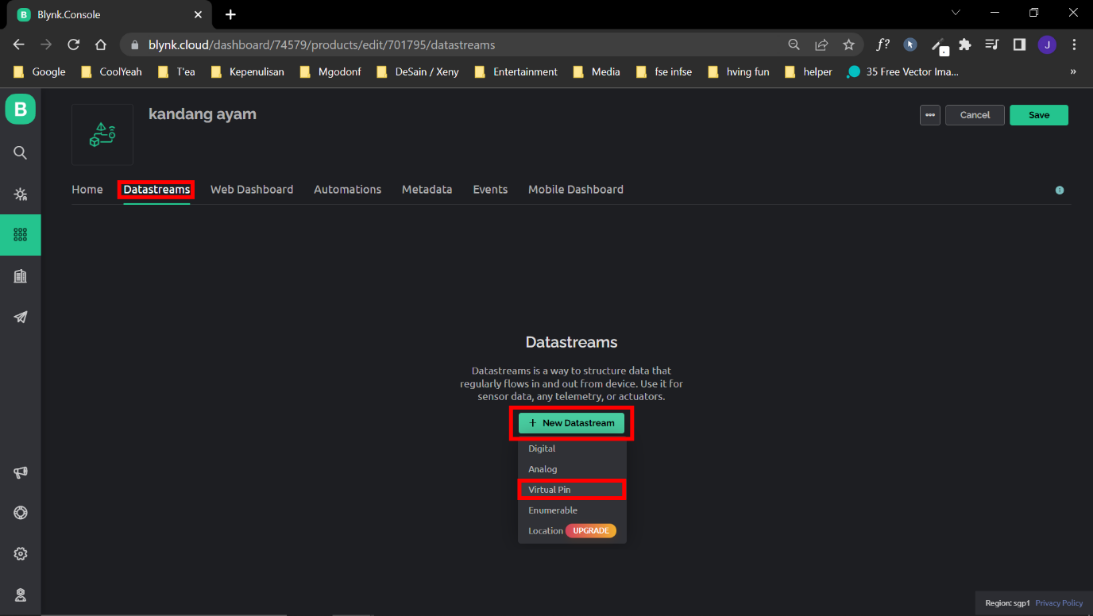
Sebelum menggunakan platform Blynk, perlu dilakukan konfigurasi terlebih dahulu supaya data-data yang diperlukan bisa diakses pada perangkat *smartphone*.

1. Mengunjungi halaman web Blynk dan melakukan klik pada menu Templates di sebelah kiri. Selanjutnya melakukan klik pada tombol + New Template kemudian mengisi seluruh kolom yang tersedia pada kotak dialog untuk membuat template baru. Ketika sudah selesai langkah terakhir yaitu melakukan klik pada tombol Done.



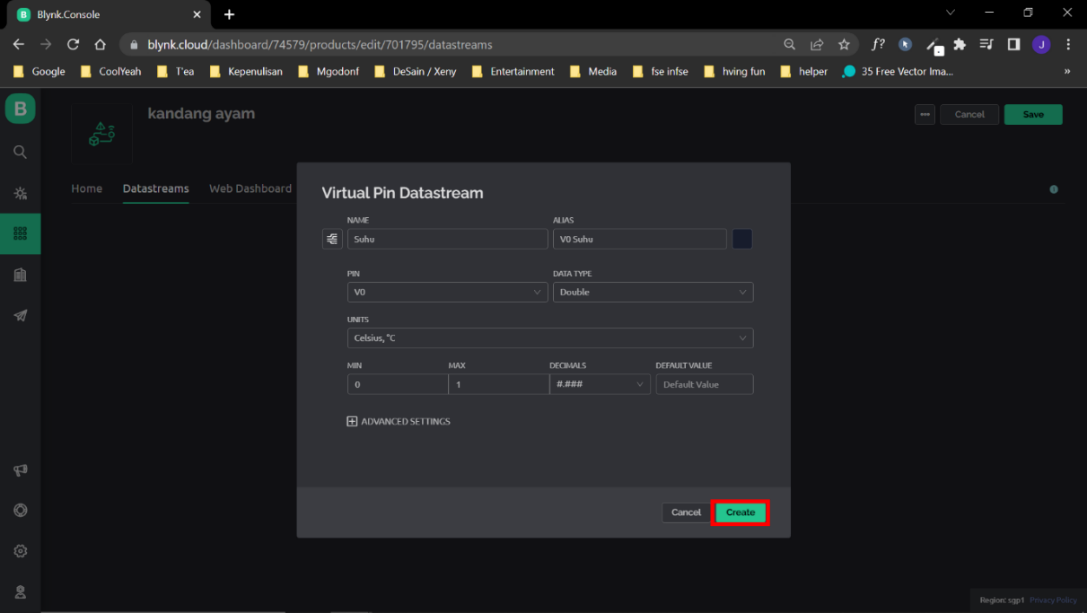
Gambar 4. 2 Halaman tambah template

1. Setelah selesai maka akan diarahkan ke halaman berikutnya untuk langkah konfigurasi lebih lanjut. Melakukan klik pada menu Datastreams dan tombol + New Datastream dan memilih opsi Virtual Pin.



Gambar 4. 3 Halaman tambah datastream

1. Selanjutnya akan muncul kotak dialog untuk membuat virtual pin. Virtual pin berperan untuk menyimpan data-data yang dikirimkan oleh mikrokontroler ke platform Blynk. Langkah selanjutnya mengisi seluruh kolom yang tersedia kemudian melakukan klik pada tombol Create apabila sudah selesai.



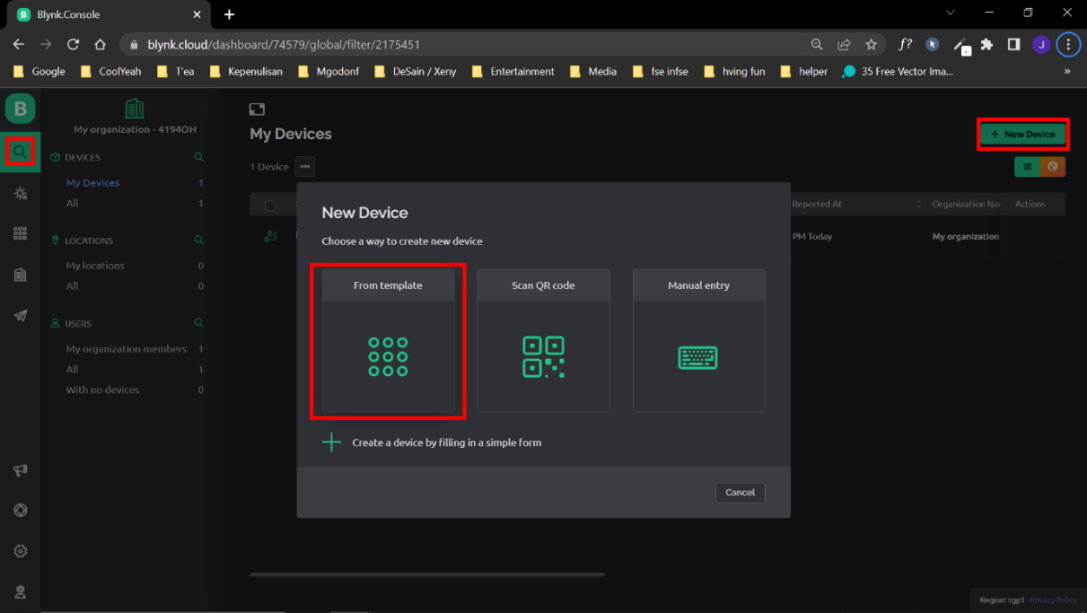
Gambar 4. 4 Kotak dialog tambah virtual pin

1. Setelah selesai membuat beberapa virtual pin yang dibutuhkan dapat   
   dilanjutkan dengan melakukan klik pada tombol Save And Apply.



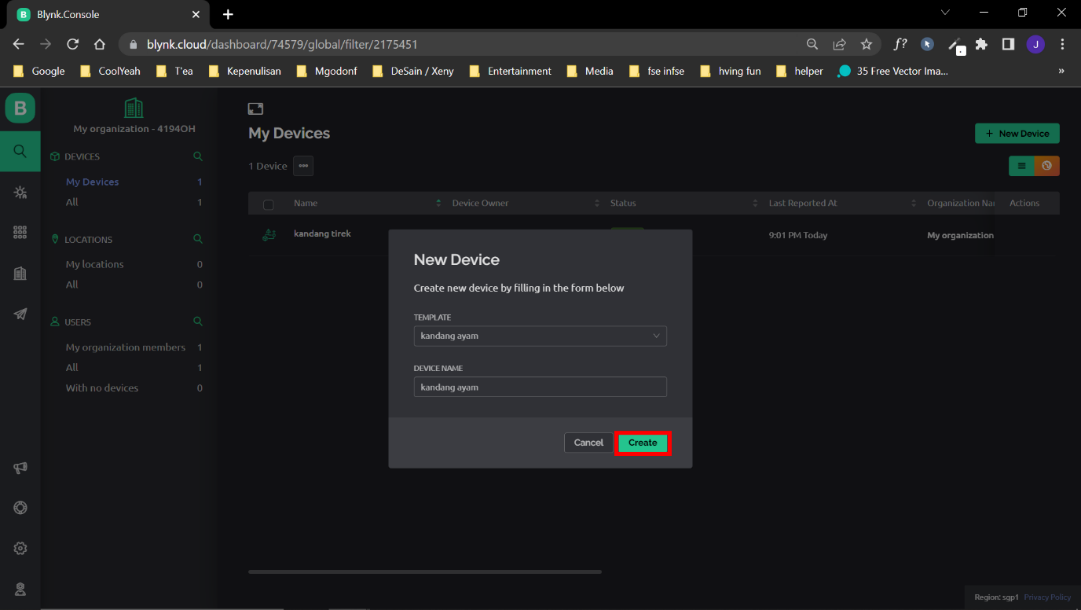
Gambar 4. 5 Halaman virtual pin

1. Kemudian melakukan klik pada menu Search serta tombol + New Device. Setelah itu memilih opsi From Template pada kotak dialog yang muncul.



Gambar 4. 6 Kotak dialog new device

1. Pada kotak dialog yang muncul dapat memilih template yang sudah dibuat sebelumnya dan melakukan klik pada tombol Create apabila sudah selesai.



Gambar 4. 7 Kotak dialog template new device

1. Pada kotak dialog yang muncul di halaman baru dapat melakukan klik pada tombol Copy to clipboard untuk menyalin ID Template, Nama Perangkat, serta Token Autentikasi yang akan digunakan pada kode yang sudah dibuat.



Gambar 4. 8 Halaman device

### Konfigurasi Blynk di *smartphone*

Kebutuhan fungsional dari “Purwarupa Kandang Ayam Pintar berbasis *Internet of Things (IoT)* menggunakan Platform Blynk” tercantum dalam tabel di bawah ini.

1. Konfigurasi platform Blynk dilakukan pada dua perangkat yaitu komputer dan *smartphone*. Untuk konfigurasi pada perangkat *smartphone* dapat dimulai dengan memilih device yang sudah dibuat sebelumnya ketika melakukan konfigurasi menggunakan komputer.



Gambar 4. 9 Halaman device smartphone

1. Pada halaman berikut masih kosong dikarenakan belum ada *widget* yang dipilih. Langkah berikutnya menambahkan *widget* dengan menekan tombol kunci pas. *Widget* ini digunakan untuk menampilkan data-data dari mikrokontroler yang sudah ditampung pada virtual pin yang sudah dibuat sebelumnya.



Gambar 4. 10 Halaman widget

1. Dilanjutkan dengan menekan tombol + untuk menambahkan dan memilih *widget*.



Gambar 4. 11 Halaman penempatan widget

1. Pada halaman ini dapat memilih berbagai macam jenis *widget* yang sesuai dengan kebutuhan dan data-data yang digunakan.



Gambar 4. 12 Halaman pemilihan widget

1. *Widget* yang sudah dipilih sebelumnya akan tampil di halaman *widget*. Langkah selanjutnya melakukan konfigurasi pada *widget* tersebut dengan   
   menekan *widget*.



Gambar 4. 13 Halaman penempatan widget

1. Konfigurasi *widget* dilakukan dengan memilih datastream yang sudah dibuat sebelumnya ketika melakukan konfigurasi melalui komputer.



Gambar 4. 14 Halaman konfigurasi widget

1. Memilih datastream yang sudah dibuat sebelumnya ketika melakukan konfigurasi melalui komputer.



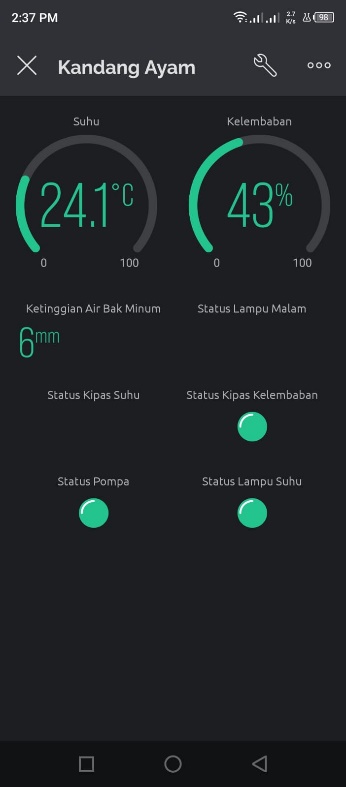
Gambar 4. 15 Halaman pemilihan datastream untuk widget

1. Apabila ingin melakukan konfigurasi tampilan *widget* dapat menekan tombol Design dan melakukan konfigurasi yang diinginkan seperti judul dan ukuran *font* *widget*.



Gambar 4. 16 Halaman konfigurasi widget

1. Berikut merupakan halaman *widget* yang sudah selesai dikonfigurasi sesuai dengan kebutuhan dan data-data yang digunakan.



Gambar 4. 17 Halaman widget

### Implementasi *Hardware*

Implementasi *hardware* dalam pengembangan ”Purwarupa Kandang Ayam Pintar berbasis *Internet of Things (IoT)* menggunakan Platform Blynk” melibatkan mikrokontroler NodeMCU ESP8266 dan Arduino Uno yang dihubungkan dengan sensor ketinggian air, sensor DHT11, modul RTC DS3231, servo, relay, kipas kecil, pompa air, serta lampu bohlam. Setelah semua komponen yang diperlukan terhubung satu sama lain dan diberikan tenaga dengan cara dihubungkan ke laptop serta dihubungkan dengan koneksi internet melalui *Wi-Fi* supaya bisa mengirim data ke platform Blynk. Gambar di bawah merupakan tampilan dari purwarupa alat yang digunakan.



Gambar 4. 18 Hasil purwarupa

Ketika modul RTC DS3231 sudah menunjukkan jam makan ayam maka servo akan berputar sampai sudut 180º sehingga mulut botol akan berada di bawah sehingga pakan jatuh ke tempat pakan di bawahnya. Selanjutnya servo akan berputar kembali ke sudut 0º sehingga mulut botol akan kembali lagi ke atas. Apabila sensor DHT11 menunjukkan suhu di bawah 29ºC maka relay akan memicu lampu pijar untuk menyala guna meningkatkan suhu kandang supaya suhu kandang bisa kembali normal. Relay akan mematikan lampu pijar setelah sensor DHT11 menunjukkan suhu 29ºC. Apabila sensor DHT11 menunjukkan suhu di atas 31ºC maka relay akan memicu kipas DC untuk menyala guna mendinginkan suhu kandang supaya suhu kandang bisa kembali normal. Relay akan mematikan kipas DC setelah sensor DHT11 menunjukkan suhu 31ºC. Ketika sensor DHT11 menunjukkan kelembaban di bawah 50% maka relay akan memicu kipas DC untuk menyala guna meningkatkan persentase kelembaban kandang supaya kelembaban kandang bisa kembali normal. Relay akan mematikan kipas DC setelah sensor DHT11 menunjukkan kelembaban 50%. Ketika sensor DHT11 menunjukkan kelembaban di atas 70% maka relay akan memicu lampu pijar untuk menyala guna menurunkan persentase kelembaban kandang supaya kelembaban kandang bisa kembali normal. Relay akan mematikan lampu pijar setelah sensor DHT11 menunjukkan kelembaban 70%. Saat sensor ketinggian air menunjukkan nilai kurang dari 5 mm maka relay akan memicu pompa air mini untuk menyala supaya wadah air bisa terisi. Ketika sensor ketinggian air menunjukkan nilai lebih dari 40 mm maka relay akan mematikan pompa air mini. Ketika modul RTC DS3231 sudah menunjukkan jam 5 sore maka relay akan memicu lampu pijar untuk menyala supaya bisa menerangi kandang ketika malam hari. Apabila modul RTC DS3231 sudah menunjukkan jam 7 pagi maka relay akan mematikan lampu pijar tadi.



Gambar 4. 19 Percobaan dengan ayam usia satu minggu

Ayam dengan usia satu minggu yang menjadi objek percobaan ditempatkan ke dalam kandang prototipe. Perilaku ayam di dalam kandang prototipe diamati secara seksama. Perilaku ayam ketika makan menunjukkan bahwa ayam masih memiliki nafsu dan selera untuk makan. Ayam menghampiri tempat pakan dengan berjalan normal. Ayam minum pada tempat minum yang sudah disediakan dengan wajar dan tidak menunjukkan perilaku aneh. Ayam menghampiri tempat minum dengan berjalan normal. Perilaku ayam ketika berjalan dalam kandang prototipe juga wajar. Ayam berjalan dengan normal tanpa menunjukkan gerakan-gerakan aneh. Saat ayam berdiam diri di kandang, perilaku ayam tidak menunjukkan bahwa ayam merasa kedinginan ataupun kepanasan. Dari pengamatan yang dilakukan, dapat disimpulkan bahwa ayam dengan usia satu minggu yang ditempatkan pada kandang prototipe berperilaku normal seperti ayam pada umumnya. Hal tersebut mengindikasikan bahwa ayam tidak kesulitan untuk beradaptasi pada kandang prototipe.

## Pengkodean

Dalam pengembangan ”Purwarupa Kandang Ayam Pintar berbasis *Internet of Things (IoT)* menggunakan Platform Blynk” menggunakan dua *source code* yang diupload pada 2 mikrokontroler yaitu Arduino Uno dan NodeMCU ESP8266.

### Pengkodean pada Arduino Uno

Berikut merupakan potongan *source code* yang diupload pada Arduino Uno.

Gambar di bawah merupakan bagian untuk membaca nilai menggunakan sensor DHT11, modul RTC DS3231, serta sensor ketinggian air.

|  |
| --- |
| // BACA SUHU DAN KELEMBABAN  float kelembaban = dht.readHumidity();  float suhu = dht.readTemperature();  // BACA SUHU DAN KELEMBABAN  // BACA KETINGGIAN AIR  ketinggianAir = analogRead(analogPin);  ketinggianAirMm = map(ketinggianAir, 0, 1023, 0, 255);  // BACA KETINGGIAN AIR  // BACA WAKTU  DateTime now = rtc.now();  hari = dataHari[now.dayOfTheWeek()];  tanggal = now.day(), DEC;  bulan = now.month(), DEC;  tahun = now.year(), DEC;  jam = now.hour(), DEC;  menit = now.minute(), DEC;  detik = now.second(), DEC;  // BACA WAKTU |

Gambar 4. 20 Kode pembacaan sensor

Pada gambar di bawah terdapat modul pakan yang mengatur gerakan dari servo untuk memberikan pakan kepada ayam. Selain itu juga terdapat modul minum yang mengatur mati dan nyala relay untuk menyalakan dan mematikan pompa air mini.

|  |
| --- |
| // MODUL PAKAN  void modulPakan() {  // proses perputaran pakan secara halus  for (int posisi = 0; posisi <= 180; posisi++) {  // set posisi servo berdasarkan variabel posisi  servoku.write(posisi);  delay(10);  }  // proses perputaran tempat pakan kembali ke posisi awal  for (int posisi = 180; posisi >= 0; posisi--) {  servoku.write(posisi);  delay(10);  }  }  // MODUL PAKAN  // MODUL MINUM  void modulIsiBakMinum() {  // mengisi bak minum dengan menyala pompa air  //relay3  digitalWrite(pompa, relayON);  statusPompa = HIGH;  }  void matikanModulIsiBakMinum() {  // mematikan pompa air  //relay3  digitalWrite(pompa, relayOFF);  statusPompa = LOW;  }  // MODUL MINUM |

Gambar 4. 21 Kode modul pakan dan minum

Pada gambar di bawah merupakan modul untuk mengirimkan data yang berasal dari pembacaan data menggunakan sensor dan modul. Pengiriman data dari Arduino Uno ke NodeMCU ESP8266 dilakukan dengan menggunakan komunikasi serial.

|  |
| --- |
| // MODUL KIRIM DATA  void modulKirimData() {  // BACA SUHU DAN KELEMBABAN  float kelembaban = dht.readHumidity();  float suhu = dht.readTemperature();  // BACA SUHU DAN KELEMBABAN  String dataKirim = "#" + String(ketinggianAirMm) + "#" + String(suhu) + "#" + String(kelembaban) + "#" + String(String() + jam + ":" + menit + ":" + detik) + "#" + String(statusKipasSuhu) + "#" + String(statusKipasKelembaban) + "#" + String(statusPompa) + "#" + String(statusLampu);  Serial.println(dataKirim);  delay(1000);  }  // MODUL KIRIM DATA |

Gambar 4. 22 Kode komunikasi serial

### Pengkodean pada NodeMCU ESP8266

Berikut merupakan potongan *source code* yang diupload pada NodeMCU ESP8266.

Data yang sebelumnya dikirim oleh Arduino Uno melalui komunikasi serial akan diterima oleh NodeMCU ESP8266 pada method loop() seperti gambar di bawah. Data tersebut akan dirubah menjadi tipe data char untuk keperluan parsing data.

|  |
| --- |
| void loop(){  // cek apakah memungkinkan dilakukan komunikasi serial  while(Serial.available() > 0) {  // merubah tipe data yang diterima menjadi char  char inChar = (char)Serial.read();  dataIn += inChar;  // parsing data yang sudah diterima  if (inChar == '\n') {  parsing = true;  }  }  // parsing data selesai  if(parsing) {  parsingData();  parsing = false;  dataIn = "";  }  // jalankan library Blynk  Blynk.run();  timer.run();  } |

Gambar 4. 23 Kode komunikasi serial

Gambar di bawah merupakan modul parsing data yang digunakan untuk memisahkan data yang sebelumnya dikirimkan oleh Arduino Uno ke NodeMCU ESP8266 melalui komunikasi serial. Data tersebut akan dipisahkan satu per satu dalam perulangan for.

|  |
| --- |
| // MODUL PARSING DATA  void parsingData() {  int j = 0;  Serial.print("data masuk: ");  Serial.print(dataIn);  // penampung data yang akan diparsing  dt[j] = "";  // perulangan for untuk parsing data dalam dataIn  for(i=1; i<dataIn.length(); i++) {  // # sebagai separator antar nilai sensor  if((dataIn[i] == '#')) {  // increment j untuk merubah index penampung  j++;  // dt[j] dikosongkan untuk menampung data selanjutnya  dt[j] = "";  } else {  // hasil prasing data ditampung dalam dt[j]  dt[j] = dt[j] + dataIn[i];  }  }  }  // MODUL PARSING DATA |

Gambar 4. 24 Kode modul parsing data

Potongan kode pada gambar di bawah digunakan untuk mengirimkan data ke platform Blynk supaya bisa ditampilkan melalui *smartphone*.

|  |
| --- |
| // MODUL KIRIM DATA KE BLYNK  void sendSensor(){  // function virtualWrite untuk mengirim data ke pin virtual di Blynk  Blynk.virtualWrite(V0, dt[0].toInt()); // ketinggian air  Blynk.virtualWrite(V1, dt[1].toFloat()); // suhu  Blynk.virtualWrite(V2, dt[2].toFloat()); // kelembaban  Blynk.virtualWrite(V4, dt[4].toInt()); // statusKipasSuhu  Blynk.virtualWrite(V5, dt[5].toInt()); // statusKipasKelembaban  Blynk.virtualWrite(V6, dt[6].toInt()); // statusPompa  Blynk.virtualWrite(V7, dt[7].toInt()); // statusLampu  }  // MODUL KIRIM DATA KE BLYNK |

Gambar 4. 25 Kode kirim data ke Blynk

## Pengujian *Hardware*

### Pengujian Sensor DHT11

Untuk mengukur suhu dan kelembaban di kandang ayam maka dilakukan pengujian terhadap sensor DHT11. Pengujian yang dilakukan yaitu mendekatkan api ke sensor DHT11 untuk meningkatkan suhu dan mendekatkan es batu ke sensor DHT11 untuk menurunkan suhu.

Tabel 4. 1 Pengujian sensor DHT11

|  |  |
| --- | --- |
| Nilai | Keterangan |
| Suhu > 31ºC | Panas |
| Suhu = 29ºC - 31ºC | Normal |
| Suhu < 29ºC | Dingin |
| Kelembaban < 50% | Kering |
| Kelembaban = 50% - 70% | Normal |
| Kelembaban > 70% | Lembab |



Gambar 4. 26 Pengujian sensor DHT11

### Pengujian Sensor Ketinggian Air

Tujuan dilakukannya pengujian terhadap sensor ketinggian air untuk mengukur nilai resistansi ketinggian air. Pengujian dilakukan dengan dengan mengisi wadah air secara perlahan untuk mengetahui nilai yang dibaca oleh sensor ketinggian air.

Tabel 4. 2 Pengujian sensor ketinggian air

|  |  |
| --- | --- |
| Resistansi | Keterangan |
| 0 – 5 mm | Kosong |
| 6 – 24 mm | Sedang |
| 25 – 45 mm | Penuh |



Gambar 4. 27 Pengujian sensor ketinggian air

### Pengujian Modul RTC DS3231

Modul RTC DS3231 dilakukan pengujian dengan cara dibandingkan dengan jam pada laptop guna mengetahui ketepatan waktu yang ditunjukkan oleh modul RTC DS3231. Pada gambar di bawah modul RTC DS3231 menunjukkan pukul 19:25:28 sedangkan jam laptop menujukkan pukul 19:25:37. Terdapat selisih waktu sebesar 7 detik. Hal tersebut dikarenakan modul RTC DS3231 tidak terlalu akurat dalam menyajikan waktu.

Tabel 4. 3 Pengujian modul RTC DS3231

|  |  |
| --- | --- |
| Waktu RTC | Waktu Digital |
| 07.00 | 07.00 |
| 12.00 | 12.00 |
| 17.00 | 17.00 |



Gambar 4. 28 Pengujian modul RTC DS3231

### Pengujian Servo

Pada servo dilakukan pengujian untuk mengetahui pergerakkan servo saat waktu makan ayam sudah tiba. Hal ini dikarenakan tempat pakan ayam menempel pada servo sehingga perlu dilakukan pengujian untuk mengetahui apakah servo bergerak atau tidak. Pengujian dilakukan dengan mengamati servo ketika sudah tiba waktu memberikan pakan ayam untuk mengetahui apakah servo bergerak atau tidak. Servo akan berputar sebanyak dua kali, berputar ke bawah untuk memberi pakan dan berputar kembali ke atas kembali ke posisi semual. Waktu yang diperlukan servo untuk berputar dari 0º ke 180º adalah selama 1,8 detik dan untuk kembali ke 0º membutuhkan waktu 1,8 detik juga.

Tabel 4. 4 Pengujian servo

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Waktu | Kondisi | Sudut dalam derajat |
| 7.00 | Servo ON | 160º |
| 12.00 | Servo ON | 160º |
| 17.00 | Servo ON | 160º |



Gambar 4. 29 Pengujian servo

### Pengujian Relay

Pengujian relay dilakukan untuk mengetahui apakah relay mampu menyalakan dan mematikan kipas DC, lampu pijar, serta pompa air mini sesuai dengan kondisi yang sudah ditentukan atau tidak. Pengujian dilakukan dengan mengamati relay, kipas DC, lampu pijar, serta pompa air ketika kondisi yang sudah ditetapkan berjalan.

Tabel 4. 5 Pengujian relay

|  |  |
| --- | --- |
| Kondisi | Keterangan |
| Relay Channel 1 ON | Kipas menyala |
| Relay Channel 1 OFF | Kipas mati |
| Relay Channel 2 ON | Kipas menyala |
| Relay Channel 2 OFF | Kipas mati |
| Relay Channel 3 ON | Pompa menyala |
| Relay Channel 3 OFF | Pompa mati |
| Relay Channel 4 ON | Lampu menyala |
| Relay Channel 4 OFF | Lampu mati |



Gambar 4. 30 Pengujian relay

### Pengujian Kipas DC

Kipas DC digunakan untuk menurunkan suhu dan meningkatkan kelembaban pada kandang ayam. Pengujian yang dilakukan terhadap kipas DC bertujuan untuk mengetahui apakah kipas bisa menyala dan mati pada kondisi yang sudah ditentukan.

Tabel 4. 6 Pengujian kipas DC

|  |  |
| --- | --- |
| Kondisi | Keterangan |
| Suhu > 31ºC | Kipas 1 menyala |
| Suhu = 29ºC - 31ºC | Kipas 1 mati |
| Kelembaban < 50% | Kipas 2 menyala |
| Kelembaban > 50% - 70% | Kipas 2 mati |



Gambar 4. 31 Pengujian kipas DC

Tabel 4. 7 Pengujian penurunan suhu

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Pengujian ke | Suhu Normal (ºC) | Suhu (ºC) | Waktu (d) |
| 1 | 31 | 36 | 217 |
| 2 | 31 | 35 | 183 |
| 3 | 31 | 34 | 163 |
| 4 | 31 | 33 | 138 |
| 5 | 31 | 32 | 87 |

Dari pengujian penurunan suhu pada tabel di atas didapatkan grafik pada gambar di bawah.

Gambar 4. 32 Grafik pengujian penurunan suhu

Tabel 4. 8 Pengujian peningkatan kelembaban

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Pengujian ke | Kelembaban Normal (%) | Kelembaban (%) | Waktu (d) |
| 1 | 50 | 45 | 2247 |
| 2 | 50 | 46 | 2724 |
| 3 | 50 | 47 | 1957 |
| 4 | 50 | 48 | 1681 |
| 5 | 50 | 49 | 1174 |

Dari pengujian peningkatan kelembaban pada tabel di atas didapatkan grafik pada gambar di bawah.

Gambar 4. 33 Grafik pengujian peningkatan kelembaban

### Pengujian Lampu Pijar

Lampu pijar digunakan untuk meningkatkan suhu dan menurunkan kelembaban pada kandang ayam. Lampu pijar dilakukan pengujian untuk mengetahui apakah lampu pijar bisa menyala dan mati sesuai dengan kondisi yang sudah ditentukan.

Tabel 4. 9 Pengujian lampu pijar

|  |  |
| --- | --- |
| Kondisi | Keterangan |
| Suhu > 29ºC | Lampu mati |
| Suhu < 29ºC | Lampu menyala |
| Kelembaban = 50% - 70% | Lampu mati |
| Kelembaban > 70% | Lampu menyala |



Gambar 4. 34 Pengujian lampu pijar

Tabel 4. 10 Pengujian peningkatan suhu

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Pengujian ke | Suhu Normal (ºC) | Suhu (ºC) | Waktu (d) |
| 1 | 29 | 24 | 392 |
| 2 | 29 | 25 | 210 |
| 3 | 29 | 26 | 173 |
| 4 | 29 | 27 | 135 |
| 5 | 29 | 28 | 86 |

Dari pengujian peningkatan suhu pada tabel di atas didapatkan grafik pada gambar di bawah.

Gambar 4. 35 Grafik pengujian peningkatan suhu

Tabel 4. 11 Pengujian penurunan kelembaban

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Pengujian ke | Kelembaban Normal (%) | Kelembaban (%) | Waktu (d) |
| 1 | 70 | 75 | 283 |
| 2 | 70 | 74 | 197 |
| 3 | 70 | 73 | 122 |
| 4 | 70 | 72 | 74 |
| 5 | 70 | 71 | 51 |

Dari pengujian penurunan kelembaban pada tabel di atas didapatkan grafik pada gambar di bawah.

Gambar 4. 36 Grafik pengujian penurunan kelembaban

### Pengujian Pompa Air Mini

Pompa air mini digunakan untuk mengalirkan air ke tempat minum pada kandang ayam berdasarkan nilai resistansi dari sensor ketinggian air. Pada pompa air mini dilakukan pengujian untuk mengetahui apakah pompa air bisa menyala dan mati sesuai dengan kondisi yang sudah ditentukan. Pompa air mini membutuhkan waktu sekitar 7 detik untuk mengisi wadah air sampai batas yang sudah ditentukan.

Tabel 4. 12 Pengujian pompa air mini

|  |  |
| --- | --- |
| Kondisi | Keterangan |
| Ketinggian air < 5 mm | Pompa menyala |
| Ketinggian air > 40 mm | Pompa mati |



Gambar 4. 37 Pengujian pompa air mini

# PENUTUP

## Kesimpulan

Dari penelitian yang sudah dilakukan dengan judul ”Purwarupa Kandang Ayam Pintar berbasis *Internet of Things* (*IoT*) menggunakan platform Blynk” menghasilkan alat yang dapat berfungsi dengan baik sesuai dengan rancangan di tahap awal. Keseluruhan modul dan komponen yang digunakan mulai dari modul RTC DS3231, sensor ketinggian air, dan sensor DHT11 yang bisa memberikan data yang cukup akurat. Kemudian Arduino Uno dengan NodeMCU ESP8266 juga dapat dengan mudah mengirimkan data kepada platform Blynk.

Apabila modul RTC DS3231 menunjukkan waktu 7.00, 12.00, dan 17.00 makan servo akan berputar untuk menuangkan pakan ke wadah yang sudah tersedia. Sedangkan ketika modul RTC DS3231 menunjukkan waktu 17.00 maka relay akan memicu lampu pijar untuk menyala. Ketika sensor DHT11 menunjukkan nilai suhu lebih dari 29ºC - 31ºC maka relay akan memicu kipas suhu supaya menyala untuk menurunkan suhu kandang. Saat sensor DHT11 menunjukkan nilai suhu kurang dari 29ºC - 31ºC maka relay akan memicu lampu pijar supaya menyala untuk menaikkan suhu kandang. Saat sensor DHT11 menunjukkan nilai kelembaban di bawah 50% - 70% maka relay akan memicu kipas kelembaban supaya menyala untuk menaikkan persentase kelembaban. Jika sensor DHT11 menunjukkan nilai kelembaban di atas 50% - 70% maka relay akan memicu lampu pijar supaya menyala untuk menurunkan persentase kelembaban. Ketika nilai sensor ketinggian air di bawah 30 maka relay akan memicu pompa air supaya menyala untuk mengisi bak minum.

## Saran

Dari penelitian yang sudah dilakukan oleh penulis, saran yang dapat diberikan untuk pengembangan penelitian ini ke depannya adalah sebagai berikut:

1. Purwarupa yang dibuat masih menggunakan sensor DHT11 untuk membaca suhu dan kelembaban. Terdapat sensor yang lebih akurat dibandingkan sensor DHT11 yaitu sensor DHT22 yang memiliki tingkat kesalahan sebesar 4% untuk pengukuran suhu dan 18% untuk pengukuran kelembaban (Fadillah, 2020). Sebaliknya sensor DHT11 memiliki tingkat kesalahan sebesar 5,15% untuk pengukuran suhu dan 20,89% untuk pengukuran kelembaban (Trinaldi et al., 2022).
2. Penggunaan servo SG90 dalam penelitian yang dilakukan memiliki gir berbahan plastik serta memiliki kemampuan mengangkat beban seberat ± 1,8 kg. Terdapat servo yang lebih baik yaitu MG996 dengan gir berbahan metal dan mampu mengangkat beban ± 11 kg.

# DAFTAR PUSTAKA

Alfauzi, R. A., & Hidayah, N. (2020). “ Strategi ketahanan pangan masa new normal covid-19 ” fakta dan budaya ayam Kedu sebagai potensi lokal dan sumber protein hewani : review. *Seminar Nasional Dalam Rangka Dies Natalis Ke-44 UNS Tahun 2020*, *4*(1), 395–403.

Alfianto, Z., Sumirat, I., & Hariansyah, M. (2020). Prototipe Feeding System dan Pengatur Suhu pada Kandang Ayam Pedaging Berbasis Arduino UNO. *Jurnal Teknik Elektro Dan Sains*, 1–6. http://ejournal.uika-bogor.ac.id/index.php/JUTEKS/article/download/7969/3820

Arduino. (2022). *Arduino ® UNO R3 Target areas : Arduino ® UNO R3 Features*. 1–13.

Ariyanto, Y., Batubulan, K. S., & Putra, D. P. (2019). Sistem Monitoring Berbasis Internet Pada Otomatisasi Suhu Kandang Ayam Broiler Menggunakan Raspberry Pi. *Proceedings of Seminar Informatika Aplikatif Polinema*, 119–125.

Arman, D., Irwani, N., & Noviadi, R. (2022). *Analisis Minat Masyarakat Kelurahan Langkapura Baru Terhadap Pembelian Produk Daging Broiler di Pasar Tradisional dan Modern*. *4*(1), 1–6.

Asha, M. T., & Srija, M. V. (2020). *DESIGN AND IMPLEMENTATION OF WIRELESS BASED WATER LEVEL MONITORING SYSTEM USING ARDUINO AND BLUETOOTH*. 6623–6629.

Barri, M. H., Pramudita, B. A., & Wirawan, A. P. (2022). *Sistem Penyiram Tanaman Otomatis dengan Sensor Soil Moisture Dan Sensor DHT11*. *1*(1).

Dewi, N. H. L., Rohmah, M. F., & Zahara, S. (2019). PROTOTYPE SMART HOME DENGAN MODUL NODEMCU ESP8266 BERBASIS INTERNET OF THINGS (IOT). *Jurnal Ilmiah Teknik*, *1*(2), 101–107. https://doi.org/10.56127/juit.v1i2.169

Direktorat Jenderal Peternakan dan Kesehatan Hewan Kementerian Pertanian. (2022). *Statistik Peternakan dan Kesehatan Hewan 2022/ Livestock and Animal Health Statistics 2022*. 1–240.

Fadillah, M. L. (2020). *PROTOTIPE BILIK SAMPEL COVID-19 DAN SISTEM MONITORNYA*.

Hadyanto, T., & Amrullah, M. F. (2022). Sistem Monitoring Suhu dan Kelembaban Pada Kandang Anak Ayam Broiler Berbasis Internet of Things. *Journal Teknologi Dan Sistem Tertanam*, *03*, 9–22.

Kholidi N, A., Trisanto, A., & Nasrullah, E. (2015). Rancang Bangun Alat Pemberi Pakan dan Pengatur Suhu Otomatis untuk Ayam Pedaging Berbasis Programmable Logic Controller pada Kandang Tertutup. *Jurnal Rekayasa Dan Teknologi Elektro*, *9*(2), 87–95.

Khotimah, D. F., Faizah, U. N., & Sayekti, T. (2021). Protein sebagai Zat Penyusun dalam Tubuh Manusia: Tinjauan Sumber Protein Menuju Sel | PISCES : Proceeding of Integrative Science Education Seminar. *Annual Virtual Conference of Education and Science 2021*, *1*, 127–133. https://prosiding.iainponorogo.ac.id/index.php/pisces/article/view/117

Manullang, A. B. P., Saragih, Y., & Hidayat, R. (2021). Implementasi Nodemcu Esp8266 Dalam Rancang Bangun Sistem Keamanan Sepeda Motor Berbasis Iot. *JIRE (Jurnal Informatika & Rekayasa Elektronika)*, *4*(2), 163–170. http://e-journal.stmiklombok.ac.id/index.php/jireISSN.2620-6900

Masriwilaga, A. A., Jabar, T. A., Subagja, A., & Septiana, S. (2019). Monitoring System for Broiler Chicken Farms Based on Internet of Things (IoT). *Telekontran : Jurnal Ilmiah Telekomunikasi, Kendali Dan Elektronika Terapan*, *7*(1), 1–13. https://doi.org/10.34010/telekontran.v7i1.1641

Pamungkas, M. T., & Fergina, A. (2021). Sistem Monitoring dan Pengatur Suhu Otomatis untuk Kandang Ayam di Desa Sukamanis Berbasis Arduino. *Jurnal Teknik Informatika UNIKA Santo Thomas*, *06*, 331–339. https://doi.org/10.54367/jtiust.v6i2.1545

Restuati, M. (2019). Pembelajaran 6 : Pertumbuhan dan Perkembangan Makhluk Hidup. *Mmodul Belajar Mandiri Calon Guru Pegawai Pemerintah Dengan Perjanjian Kerja (PPPK)*, 173. https://cdn-gbelajar.simpkb.id/s3/p3k/Pedagogi/Modul Bahan Belajar - Pedagogi - 2021.pdf

Rofii, A., Gunawan, S., & Mustaqim, A. (2022). RANCANG BANGUN SISTEM PENGAMAN PINTU GUDANG BERBASIS Internet of Things (IoT) DAN SENSOR Fingerprint. *Jurnal Kajian Teknik Elektro*, *6*(2), 70–76.

Saputra, D. A., Amarudin, & Rubiyah. (2020). Rancang Bangun Alat Pemberi Pakan Ikan Menggunakan Mikrokontroler. *Jurnal Ilmiah Mahasiswa Kendali Dan Listrik*, *1*(1), 7–13. https://doi.org/10.33365/jimel.v1i1.231

Sarmidi, & Rahmat, S. I. (2019). Sistem Peringatan Dini Banjir Menggunakan Sensor Ultrasonik Berbasis Arduino Uno. *Jurnal Manajemen Dan Teknik Informatika*, *02*(01), 181–190.

Sasongko, B. B., Malik, F., Ardiansyah, F., Rahmawati, A. F., Adhinata, F. D., & Rakhmadani, D. P. (2021). Pengujian Blackbox Menggunakan Teknik Equivalence Partitions pada Aplikasi Petgram Mobile. *Fakultas Informatika Institut Teknologi Telkom Purwokerto*, *2*(1), 10–16. https://ejurnal.teknokrat.ac.id/index.php/ictee/article/view/1012

Subowo, E., & Saputra, M. (2019). SISTEM INFORMASI PETERNAKAN AYAM BROILER DI KABUPATEN PEKALONGAN BERBASIS WEB DAN ANDROID. *Surya Informatika*, *6*(1), 53–65.

Surahman, A., Aditama, B., Bakri, M., & Rasna. (2021). Sistem Pakan Ayam Otomatis Berbasis Internet of Things. *Jtst*, *02*(01), 13–20.

Syakir, A., Nurliana, & Wahyuni, S. (2017). Efek Pemberian Pakan Terbatas dan Tepung Bawang Putih (Allium sativum) terhadap Kadar Protein dan Kolesterol Daging pada Ayam Pedaging. *Jurnal Agripet*, *17*(2), 87–94. https://doi.org/10.17969/agripet.v17i2.7757

Trinaldi, A. F., Ningsih, A. K., & Melina. (2022). SISTEM KONTROL DAN MONITORING SUHU KELEMBABAN KANDANG PADA PETERNAKAN AYAM BROILER DENGAN METODE LOGIKA FUZZY MAMDANI BERBASIS INTERNET OF THINGS. *Prosiding Sains Nasional Dan Teknologi*, *12*(1), 349. https://doi.org/10.36499/psnst.v12i1.7046