BAB IV IMPLEMENTASI DAN PENGUJIAN

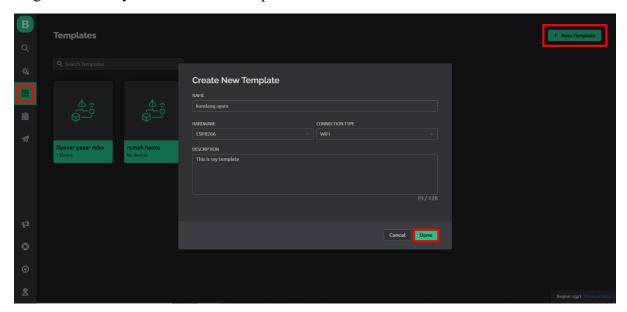
4.1 Implementasi Sistem

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.

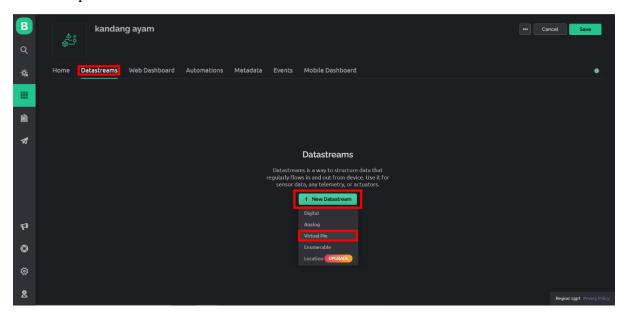
4.1.1 Konfigurasi Blynk di browser

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

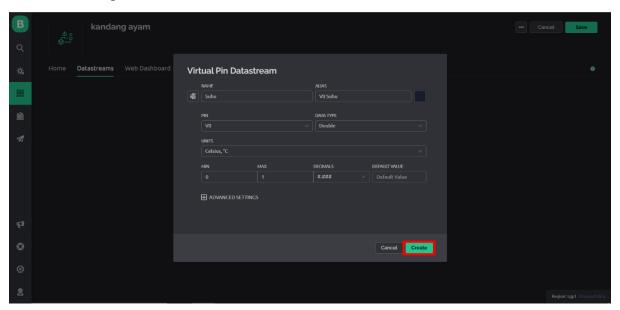
1. Mengunjungi halaman web Blynk dan melakukan klik pada menu Templates di sebelah kiri. Selanjutnya melakukan klik pada tombol + New Template kemudian mengisi seluruh kolom yang tersedia pada kotak dialog untuk membuat template baru. Ketika sudah selesai langkah terakhir yaitu melakukan klik pada tombol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



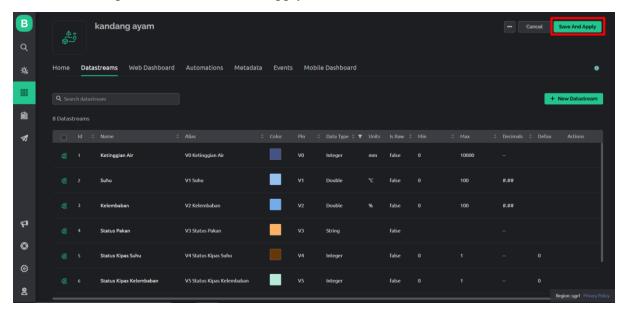
2. Setelah selesai maka akan diarahkan ke halaman berikutnya untuk langkah konfigurasi lebih lanjut. Melakukan klik pada menu Datastreams dan tombol + New Datastream dan memilih opsi Virtual Pin.



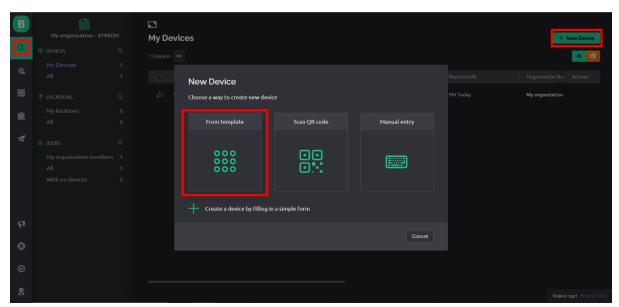
3. Selanjutnya akan muncul kotak dialog untuk membuat virtual pin. Virtual pin berperan untuk menyimpan data-data yang dikirimkan oleh mikrokontroler ke platform Blynk. Langkah selanjutnya mengisi seluruh kolom yang tersedia kemudian melakukan klik pada tombol Create apabila sudah selesai.



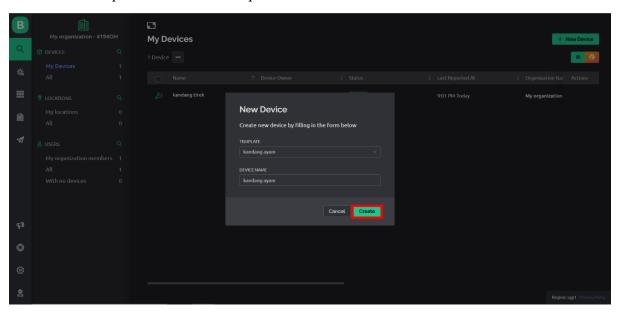
4. Setelah selesai membuat beberapa virtual pin yang dibutuhkan dapat dilanjutkan dengan melakukan klik pada tombol Save And Apply.



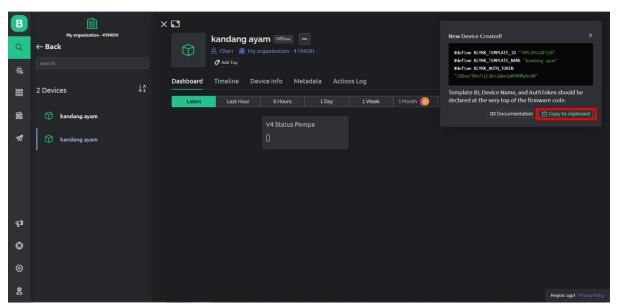
5. Kemudian melakukan klik pada menu Search serta tombol + New Device. Setelah itu memilih opsi From Template pada kotak dialog yang muncul.



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

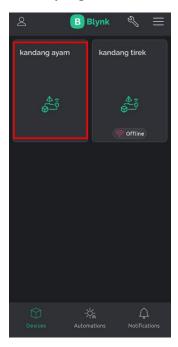


7. Pada kotak dialog yang muncul di halaman baru dapat melakukan klik pada tombol Copy to clipboard untuk menyalin ID Template, Nama Perangkat, serta Token Autentikasi yang akan digunakan pada kode yang sudah dibuat.



4.1.2 Konfigurasi Blynk di ponsel

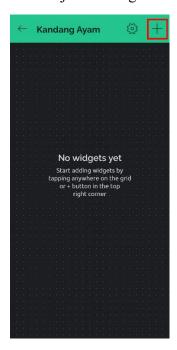
1. Konfigurasi platform Blynk dilakukan pada dua perangkat yaitu komputer dan *smartphone*. Untuk konfigurasi pada perangkat *smartphone* dapat dimulai dengan memilih device yang sudah dibuat sebelumnya ketika melakukan konfigurasi menggunakan komputer.



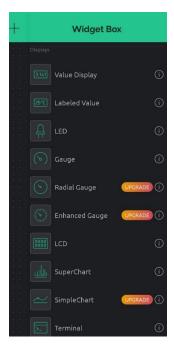
2. Pada halaman berikut masih kosong dikarenakan belum ada *widget* yang dipilih. Langkah berikutnya menambahkan *widget* dengan menekan tombol kunci pas. *Widget* ini digunakan untuk menampilkan data-data dari mikrokontroler yang sudah ditampung pada virtual pin yang sudah dibuat sebelumnya.



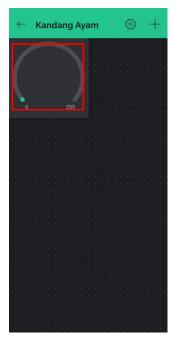
3. Dilanjutkan dengan menekan tombol + untuk menambahkan dan memilih widget.



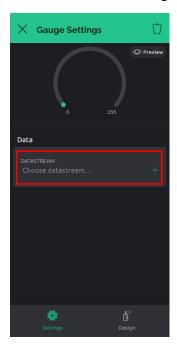
4. Pada halaman ini dapat memilih berbagai macam jenis *widget* yang sesuai dengan kebutuhan dan data-data yang digunakan.



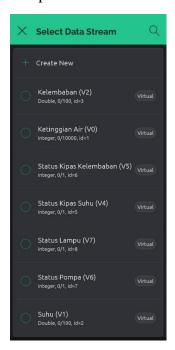
5. *Widget* yang sudah dipilih sebelumnya akan tampil di halaman *widget*. Langkah selanjutnya melakukan konfigurasi pada *widget* tersebut dengan menekan *widget*.



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



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



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



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



4.1.3 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 adaptor 5 V 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.



4.2 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.

4.2.1 Pengkodean pada Arduino Uno

Berikut merupakan source code yang diupload pada Arduino Uno.

```
| */actil
| **Include CHIT.hb
| DIT CHC(7, DHT1); //FU, Zemis DHT |
| **Include CHIT.hb
| DIT CHC(7, DHT1); //FU, Zemis DHT |
| **Include "RICID.h" |
| **Include "RICID.h" |
| **Include "RICID.h" |
| **Include Charter[7][12] = ("Mingou", "Semin", "Selasa", "Rabu", "Kamis", "Jumat", "Sabtu");
| **Include Charter[7][12] = ("Mingou", "Semin", "Selasa", "Rabu", "Kamis", "Jumat", "Sabtu");
| **Include Charter[7][12] = ("Mingou", "Semin", "Selasa", "Rabu", "Kamis", "Jumat", "Sabtu");
| **Include Charter[7][12] = ("Mingou", "Semin", "Selasa", "Rabu", "Kamis", "Jumat", "Sabtu");
| **Include Charter[7][12] = ("Mingou", "Semin", "Selasa", "Rabu", "Kamis", "Jumat", "Sabtu");
| **Include Charter[7][12] = ("Mingou", "Semin", "Selasa", "Rabu", "Kamis", "Jumat", "Sabtu");
| **Include Charter[7][12] = ("Mingou", "Semin", "Selasa", "Rabu", "Kamis", "Jumat", "Sabtu");
| **Include Charter[7][12] = ("Mingou", "Semin", "Selasa", "Rabu", "Kamis", "Jumat", "Sabtu");
| **Include Charter[7][12] = ("Mingou", "Semin", "Selasa", "Rabu", "Kamis", "Jumat", "Sabtu");
| **Include Charter[7][12] = ("Mingou", "Semin", "Selasa", "Rabu", "Kamis", "Jumat", "Sabtu");
| **Include Charter[7][12] = ("Mingou", "Semin", "Selasa", "Rabu", "Kamis", "Jumat", "Sabtu");
| **Include Charter[7][12] = ("Mingou", "Semin", "Selasa", "Rabu", "Kamis", "Jumat", "Sabtu");
| **Include Charter[7][12] = ("Mingou", "Semin", "Selasa", "Rabu", "Kamis", "Jumat", "Sabtu");
| **Include Charter[7][12] = ("Mingou", "Semin", "Sabtu");
| **Include Charter[7][12] = ("Mingou", "Rabu", "R
```



```
void loop() {
    // ACA SUMD DW FEETMARAW
    float SUMD OF ACT TO THE SUMD OF ACT
```

```
• • •
             digitalWrite(kipas2, relayON);
statusKipasKelembaban = HIGH;
            digitalWrite(kipas2, relayOFF);
statusKipasKelembaban = LOW;
            digitalWrite(lampu, relayOFF);
statusLampu = LOW;
```

```
| Process | Proc
```

4.2.2 Pengkodean pada NodeMCU ESP8266

Berikut source code yang diupload pada NodeMCU ESP8266.

```
wid participated ()

ivid sends problematic ()

ivid sends are young teach distance selectaminys

is retal.print(data sanks: ');

if ((data)[i] = '*;') {

if ((data)[i] = '*;'') {

if ((data)[i] = '*;''', data) {

if ((data)[i] = '*;'', da
```

4.3 Pengujian Hardware

Purwarupa Kandang Ayam Pintar berbasis Internet of Things akan dilakukan pengujian terhadap semua komponen dan modul yang digunakan secara satu per satu. Pengujian akan dilakukan terhadap pembacaan sensor DHT11, sensor ketinggian air, modul RTC DS3231, dan juga cara kerja servo, relay, kipas DC, lampu pijar, serta pompa air mini.

4.3.1 Pengujian Sensor DHT11

Untuk mengukur suhu dan kelembaban di kandang ayam maka dilakukan pengujian terhadap sensor DHT11.

Resistansi	Keterangan
Suhu > 29°C - 31°C	Panas
Suhu = 29°C - 31°C	Normal
Suhu < 29°C - 31°C	Dingin

Resistansi	Keterangan
Kelembaban < 50% - 70%	Kering
Kelembaban = 50% - 70%	Normal
Kelembaban > 50% - 70%	Lembab

4.3.2 Pengujian Sensor Ketinggian Air

Tujuan dilakukannya pengujian terhadap sensor ketinggian air untuk mengukur nilai resistansi ketinggian air.

Resistansi	Keterangan
30 - 0	Kosong
31 - 40	Sedang
41 - 60	Penuh

4.3.3 Pengujian Modul RTC DS3231

Modul RTC DS3231 dilakukan pengujian dengan cara dibandingkan dengan jam tangan guna mengetahui ketepatan waktu yang ditunjukkan oleh modul RTC DS3231.

Waktu RTC	Waktu Digital	Keterangan
07.00	07.00	Sesuai
12.00	12.00	Sesuai
17.00	17.00	Sesuai



4.3.4 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.

Kondisi	Sudut dalam derajat	Keterangan
Servo ON	180°	Servo terbuka
Servo OFF	0°	Servo tertutup

4.3.5 Pengujian Relay

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

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

4.3.6 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.

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

4.3.7 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.

Kondisi	Keterangan
Suhu > 29°C - 31°C	Lampu mati
Suhu <= 29°C - 31°C	Lampu menyala
Kelembaban < 50% - 70%	Lampu mati
Kelembaban > 50% - 70%	Lampu menyala

4.3.8 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.

Resistansi	Keterangan
Ketinggian air < 30	Pompa menyala
Ketinggian air > 60	Pompa mati

BAB V KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

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 29°C - 31°C maka relay akan memicu kipas suhu supaya menyala untuk menurunkan suhu kandang. Saat sensor DHT11 menunjukkan nilai suhu kurang dari 29°C - 31°C 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.

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 yang bisa melakukan komunikasi serial dengan lancar. Selain itu, NodeMCU ESP8266 juga dapat dengan mudah mengirimkan data kepada platform Blynk.

5.2 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 listrik sebagai sumber daya utama. Hal ini akan sangat merepotkan ketika tidak ada sumber listrik. Oleh karena itu diperlukan sumber daya utama selain listrik, salah satunya baterai supaya bisa mengisi kekurangan tersebut.
- 2. Hasil dari penelitian yang dilakukan masih dalam bentuk prototipe dan belum diterapkan ke kandang ayam yang sebenarnya. Di masa yang akan datang diharapkan hasil dari penelitian ini sudah bisa diterapkan dan digunakan ke kandang ayam yang sebenarnya.

