

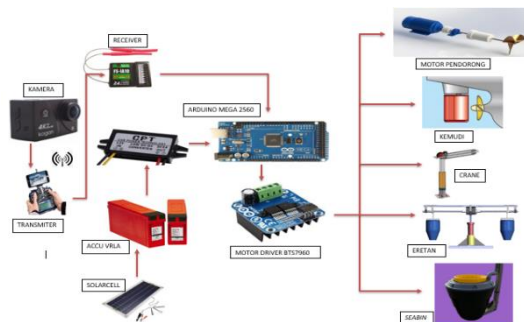
## RANCANG BANGUN SISTIM KONTROL PADA ALAT PENGUMPUL SAMPAH DI LAUT (SEABIN) “GANESHA 13”



Nama : Buyung Wicaksono  
Pangkat / Korp / Nrp : Serka Lis NRP 114130  
Prodi : D3 T. Mesin XIII

### Deskripsi

Di dalam pembuatan rancang bangun ini guna membantu dalam pengambilan sampah Terutama sampah yang ada dalam penelitian kami ini di kolam pangkalan TNI AL Kolinlamil Jakarta banyak sekali sampah plastik yang mengapung di atas permukaan air sehingga setiap harinya Anggota dari Kolinlamil harus mengambil sampah dengan cara manual (di serok). Oleh karenanya dalam hal ini Mahasiswa D3-XIII STTAL melakukan inovasi dengan membuat alat yang dapat mengatasi permasalahan sampah tersebut dengan nama Seabin. Guna menunjang berbagai konsep dan integrasi tersebut, maka penulis menggagas rancang bangun sistem kontrol penggerak ponton, kemudi, crane lifting, dan pompa isap yang ada pada *Seabin* tersebut, Jarak jangkau remot kontrol sejauh 2300 M frekuensi 2.4Ghz 6 Channel Radio Transmitter.



Gambar 1. Sistem Kontrol *Seabin*



Gambar 2. Ponton *Seabin*



Gambar 3. Uji Coba



Gambar 4. Uji Coba