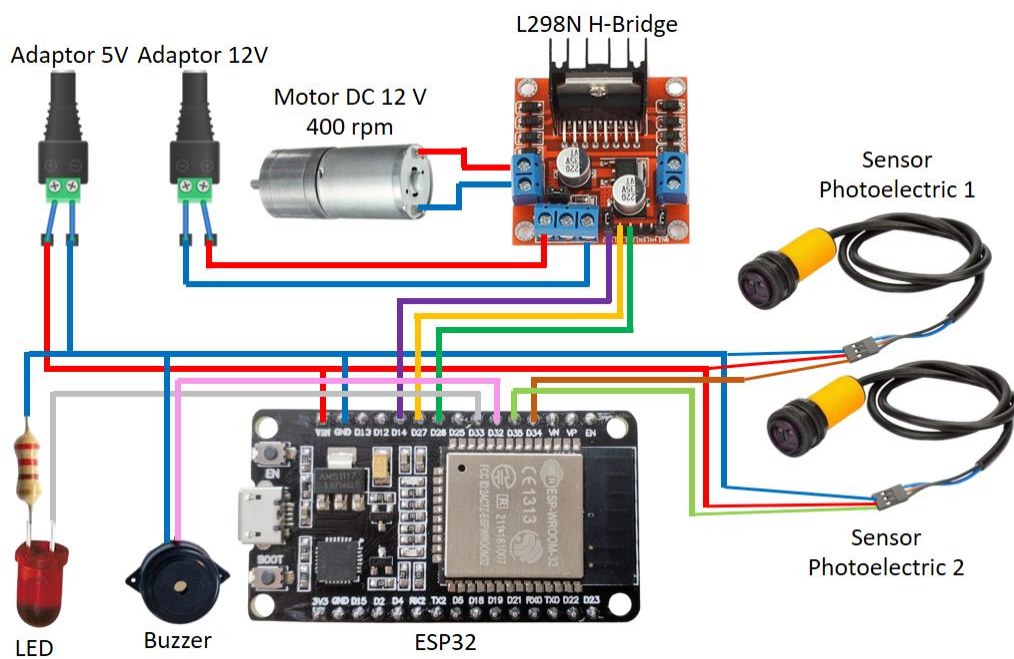


Gambar 1. Perancangan Software

```
conveyor_ekem | Arduino 1.8.19
File Edit Sketch Tools Help

conveyor_ekem
1 // Pin setup
2 #define motorA 27
3 #define motorB 14
4 #define prox1 2
5 #define prox2 4
6 #define buzzled 5
7 int motorspeed = 12;
8 bool buzzledstate;
9
10 void setup() {
11   pinMode(motorA, OUTPUT);
12   pinMode(motorB, OUTPUT);
13   pinMode(motorspeed, OUTPUT);
14   pinMode(prox1, INPUT);
15   pinMode(prox2, INPUT);
16   pinMode(buzzled, OUTPUT);
17   Serial.begin(115200);
18 }
19
20 void loop() {
21   // Membaca status dari sensor proximity
22   bool proxstate1 = digitalRead(prox1);
23   bool proxstate2 = digitalRead(prox2);
24   Serial.println (proxstate1);
25   Serial.println (proxstate2);
26
27   if (proxstate1 == LOW && proxstate2 == HIGH) {
```

Gambar 2. Perancangan Hardware





Gambar 3. Pengukuran Tegangan dan Arus pada L298N H-bridge Motor



Gambar 4. Pengujian RPM Motor Menggunakan Tachometer

Gambar 5 . Pengujian Keseluruhan alat



Gambar 6. Pembacaan Terhadap Obyek Keramik 5 pieces (isi kurang)



Gambar 7. Pembacaan Sensor Terhadap Obyek Keramik 6 Pieces

