

## **Intisari**

Telah di rancang sebuah perangkat mekanik yang dapat bergerak berputar tiap  $45^\circ$  dan bergerak naik-turun menuju lubang sensor yang digerakkan oleh dua buah motor langkah. Pengoperasian kedua motor langkah menggunakan bahasa pemrograman Turbo Pascal versi 5.5.

Perangkat mekanik ini dioperasikan secara otomatis yaitu untuk menggerakkan obyek berputar tiap  $45^\circ$  kemudian membawa obyek turun menuju lubang sensor dan dilakukan pendektsian obyek lalu setelah terdeteksi kemudian obyek bergerak naik menuju posisi semula.

Hasil dari penggunaan perangkat mekanik ini adalah diperoleh tampilan hasil pendektsian obyek secara otomatis yaitu sebanyak delapan obyek.



## **Abstract**

It has been designed a mechanical equipment what could moving rotate each 45° and moving up and down betake to sensor hole, that be drive by two stepper mottors. The operation of both stepper motors use Turbo Pascal language programming 5.5 version.

The mechanical equipment could be operated in a automatically that is for moved the object rotate each 45° then the object betake down aim sensor hole and execute detection the object so after detected then the object move ascend aim first position.

Result of using this mechanical equipment was have appering result from detection object be automatically that is amounting to eight objects.

