

ABSTRAK

Tugas akhir ini merupakan salah satu solusi atas keinginan untuk melakukan peningkatan terhadap proses pendidikan di Perguruan Tinggi Swasta Universitas Mercubuana Jakarta melalui mesin pemasok sampah plastik. Tugas akhir ini bertujuan untuk membuat program kontrol pada mesin pemasok sampah plastik. Analisis yang dilakukan terhadap program ini menggunakan pengujian secara manual dan pengujian secara otomasi (program). Pembuatan program ini harus sesuai dengan konsep yang telah dibuat sebelumnya. Pembuatan program ini akan dimasukkan kedalam PLC 30 I/O. Konsep yang telah dibuat mempunyai jumlah input 9 dan output 12. Selain deskripsi kerja dan input/output dari mesin pemasok sampah ini, ada beberapa hal penting dan khusus yang juga harus dipertimbangkan dalam pembuatan program kontrol ini. dari hasil pembuatan program dan analisis program yang telah dibuat maka dapat pilihan waktu yang tepat untuk digunakan pada program ini.

Kata kunci : *Programmable Logic Controller, Mesin Pemasok Sampah Plastik, Kontrol otomasi*



ABSTRACT

This final project is one of the solutions to the desire to improve the educational process in Mercu Buana University Jakarta through a plastic waste press machine. This final project aims to create a control program on a plastic waste press machine. The analysis conducted on this program uses manual testing and automated testing (program). Making this program must be in accordance with the concept that has been made before. Making this program will be incorporated into 30 I / O PLC. The concept that has been created has a number of inputs 9 and output 12. In addition to the job description and input / output of this garbage compactor, there are some important and specific things that should also be considered in the creation of this control program. From the results of programming and program analysis that has been made then in can the right time choice to be used in this program.

Keywords: Programmable Logic Controller , Plastic waste press machine, Control Automation

