

ABSTRAK

Lift adalah suatu alat transformasi dalam suatu gedung bertingkat, yang membantu efisiensi tenaga manusia dan mempercepat waktu dalam menempuh atau mencapai suatu lantai dalam gedung tersebut.

Pada tugas akhir ini dilakukan pembuatan suatu model sistem kendali lift untuk empat tingkat lantai, yaitu Sistem Kendali Lift Berbasis Pengendali M68HC11. Penggunaan pengendali M68HC11 ini akan memberi keuntungan dalam pembuatan perangkat mekanik, karena pengendali ini mempunyai *interface* yang cukup untuk pengendalian sistem lift.

Perangkat elektronik yang dibuat terdiri dari rangkain penggerak motor DC, rangkaian pembatas (saklar pembatas) gerakan motor DC, rangkaian pensaklaran sistem matriks, dan display atau tampilan. Sedangkan untuk perangkat mekanik hanya dilakukan perbaikan dari perangkat yang sudah ada.

Perangkat lunak dibuat dalam bahasa *assembler*, sesuai dengan bahasa pemrograman pengendali M68HC11. Perangkat lunak yang dibuat ini dapat digunakan untuk mengendalikan perangkat keras sistem lift, sehingga model kendali lift dapat berjalan dengan baik.