

**LAPORAN AKHIR
PENELITIAN MANDIRI**



**Perancangan Sistem Warning Limit Pada Swimming Area Pantai
Bandengan Jepara**

TIM PENGUSUL :

Ahmad Mufid, M.Kom

NIDN : 0609038702

UNIVERSITAS SULTAN FATAH (UNISFAT) DEMAK

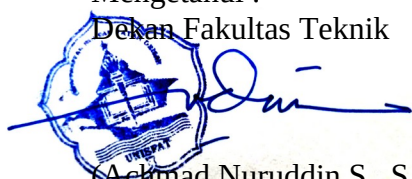
2022

LEMBAR PENGESAHAN USUL PENELITIAN

1. a. Judul Penelitian : Perancangan Sistem Warning Limit pada Swimming Area Pantai Bandengan Jepara
- b. Bidang Ilmu : Sistem Komputer – Teknik Elektro
2. Ketua Peneliti :
 - a. Nama Lengkap dan Gelar : Ahmad Mufid, M.Kom
 - b. Jenis Kelamin : Laki-Laki
 - c. NIDN : 0608077202
 - d. Jabatan Fungsional : Asisten Ahli
 - e. Jabatan Struktural : -
 - f. Fakultas/Jurusan : Teknik/Sistem Komputer
 - g. Lembaga Penelitian : Universitas Sultan Fatah Demak
3. Jumlah Anggota Peneliti :
 - a. Nama Anggota Peneliti I :
 - b. Nama Anggota Peneliti II :
 - c. Nama Anggota Peneliti III :
4. Lokasi Penelitian : Kabupaten Demak
5. Kerjasama dengan Institusi lain :
 - a. Nama Institusi : -
 - b. Alamat : -
 - c. Telepon/Faks/e-mail : -
6. Lama Penelitian : 3 bulan
7. Biaya yang diperlukan :
 - a. Sumber dari P3M UNISFAT : Rp. 3.500.000,-
 - b. Sumber dari Dikti : Rp. -
 - Jumlah : Rp. 3.500.000,-
(Tiga Juta Limaratus Ribu Rupiah)

Demak, 10 Mei 2023

Mengetahui :
Dekan Fakultas Teknik



(Achmad Nuruddin S., S.Kom, M.Kom)
NIDN. 06-3112-7803

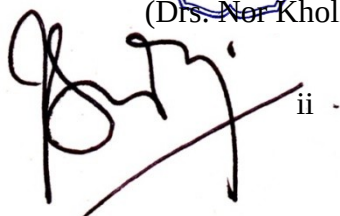
Ketua Peneliti,

(Ahmad Mufid, M.Kom)
NIDN. 0608077202

Menyetujui,
Ketua P3M UNISFAT



(Drs. Nor Kholis, M.Pd.)



KATA PENGANTAR

Puji syukur kehadirat Allah SWT atas hidayah, inayah serta nikmat-Nya sehingga kami dapat menyelesaikan laporan ini.

Selama menyelesaikan laporan ini, kami banyak mendapatkan saran, petunjuk, dukungan serta bimbingan dari berbagai pihak. Untuk itu kami hanya dapat mengucapkan banyak terima kasih dari hati yang paling dalam kepada :

1. Bapak Dr. Mohhamad Kusyanto, MT selaku Rektor Unisfat Demak yang telah memberi arahan kepada kami untuk menyelesaikan laporan ini.
2. Bapak Drs. Nor Kholis, M.Pd selaku Ketua P3M Unisfat yang telah memberi dorongan semangat kepada kami untuk menyelesaikan laporan ini.
3. Segenap civitas akademi Unisfat Demak atas dukungan dan doanya.
4. Semua pihak yang telah membantu penulis dalam menyelesaikan laporan ini.

Kami menyadari bahwa masih banyak kekurangan dalam laporan ini, untuk itu kami berharap segala partisipasi semua pihak untuk memberikan masukan, saran dan kritik yang membangun demi sempurnanya laporan ini.

Akhirnya kami mendedikasikan laporan ini untuk seluruh insan pecinta ilmu pengetahuan dan semoga laporan ini dapat bermanfaat bagi kemajuan ilmu pengetahuan. Amiin.

Demak, 10 Juli 2022

Penulis

DAFTAR ISI

HALAMAN JUDUL.....	i
HALAMAN PENGESAHAN.....	ii
KATA PENGANTAR	iii
DAFTAR ISI.....	iv
LAPORAN PENELITIAN	1
I Pendahuluan.....	1
II Permasalahan	2
III Metode Penelitian.....	12
IV Analisis dan Pembahasan.....	13
V Kesimpulan.....	17
DAFTAR PUSTAKA	

BAB I

PENDAHULUAN.

Pantai Bandengan adalah sebuah pantai berpasir putih yang letaknya sekitar 7 km dari pusat kota Jepara. Sehingga, pantai tersebut menjadi salahsatu tempat wisata faforit warga Jepara dan sekitarnya hal ini dikarenakan wisatawan tidak perlu berkendara terlalu jauh jika ingin menikmati indahnya suasana pantai.

Nama asli dari pantai ini adalah Pantai Tirto Samudro atau juga sering disebut Pantai “Klein Scheveningen”. Nama pantai Bandengan sendiri adalah nama yang lebih dikenal masyarakat secara umum. Ada sebuah cerita yang melatar belakangi nama “Bandengan” bermula pada sebuah sejarah putra dari Sunan Muria yang bernama Amir Hasan beliau diperintahkan untuk memperdalam dan mengembangkan ajaran Islam di pulau Karimunjawa. Setibanya di Pantai Tirto Samudro ia melihat banyak sekali ikan bandeng sehingga daerah pantai ini dinamakan “Bandengan” (Sumber: Reza Pratama, 2015).

Karena lokasinya yang tidak jauh dari pusat kota inilah sehingga pantai Bandengan tidak pernah sepi pengunjung. Pantai Bandengan memiliki bibir pantai yang sangat landai dengan ombak yang cenderung tenang, sehingga pantai ini menjadi salah satu lokasi ideal untuk berenang bagi para wisatawan.

Pada kondisi liburan biasanya banyak sekali para wisatawan yang berkunjung ke pantai ini, kondisi demikian membuat pihak pengaman pantai akan sangat kerepotan dalam memantau perilaku wisatawan, sehingga pengawasan bagi wisatawan tidak bisa dilakukan secara maksimal oleh petugas pengaman pantai.

Kondisi laut yang tidak menentu terkadang bisa sangat berbahaya, sehingga resiko terburuk bagi para wisatawan adalah rentan tersapu ombak yang mengakibatkan kehilangan nyawa. Oleh karena itu pihak pengelola dirasa perlu membuat sebuah sistem pengaman untuk pengunjung, sehingga wisatawan menjadi nyaman, tenang dan aman selama berwisata, khususnya ketika bermain di pantai atau berenang di laut.

Banyaknya kasus kecelakaan (tenggelam di laut) diantaranya diakibatkan oleh lalainya para wisatawan akan batasan aman area berenang yang sudah ditentukan oleh

pihak pengelola pantai serta minimnya pengawasan yang dilakukan oleh penjaga pantai. Maka dalam penelitian ini akan dibuat sebuah sistem “***Warning Limit pada Swimming Area Pantai Bandengan Jepara***”.

BAB II

PERMASALAHAN

Identifikasi Masalah

Pemantauan dan pengamanan pantai yang secara terus menerus akan sangat melelahkan bagi petugas keamanan pantai, maka untuk membantu kinerja dari petugas pantai dibutuhkan sebuah sistem pengamanan tambahan untuk memantau para pengunjung agar tidak melewati batas renang yang sudah ada.

Manfaat dan Tujuan

Penulisan Penelitian ini bertujuan untuk mengimplementasikan ilmu yang didapat di bangku kuliah kedalam kehidupan nyata serta membantu para petugas pantai dalam hal mengamankan pengunjung yang berada di sekitar pantai, agar tidak melewati batas pantai yang ada.

Manfaat yang diharapkan dari penelitian ini :

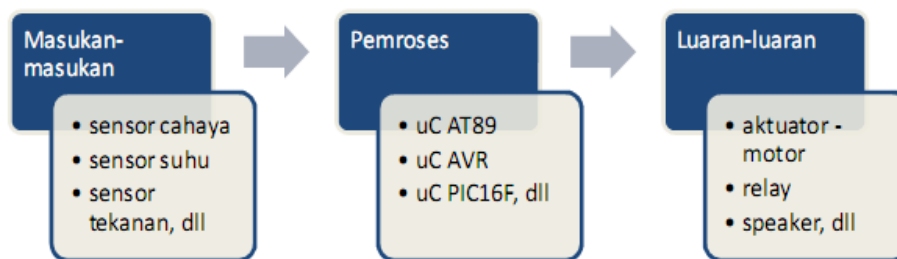
1. Memberikan rasa aman dan nyaman pada pengunjung pantai.
2. Pengawasan akan lebih mudah dengan adanya alat tersebut, sehingga meringankan kerja dari para petugas pantai.
3. Meminimalisir kecelakaan yang diakibatkan lalainya pengunjung akan batas aman untuk berenang.
4. Menambah profesionalitas daerah dalam hal pengelolaan wisata pantai.

Landasan Teori

Mikrokontroler sebagai suatu terobosan teknologi mikroprosesor dan mikrokomputer, hadir memenuhi kebutuhan pasar dan teknologi baru. Sebagai teknologi baru, yaitu teknologi semi konduktor dengan kandungan *transistor* yang lebih banyak namun hanya membutuhkan ruangan yang lebih kecil serta diproduksi secara massal (dalam jumlah banyak) sehingga harganya menjadi lebih murah (dibanding mikroprosesor).

Mikrokontroler, tidak terlepas dari pengertian atau definisi tentang komputer itu sendiri terdapat beberapa Kesamaan-kesamaan antara Mikrokontroler dengan komputer antara lain:

1. Sama-sama memiliki unit pengolah pusat atau yang lebih dikenal dengan CPU (*Central Processing Unit*).
2. CPU tersebut sama-sama menjalankan program dari suatu lokasi atau tempat, biasanya dari ROM (*Read Only Memory*) atau RAM (*Random Access Memory*).
3. Sama-sama memiliki RAM yang digunakan untuk menyimpan data-data sementara atau yang lebih dikenal dengan variabel-variabel.
4. Sama-sama memiliki beberapa luaran dan masukan (I/O) yang digunakan untuk melakukan komunikasi timbal-balik dengan dunia luar, melalui sensor (masukan) dan *aktuator* (luaran).

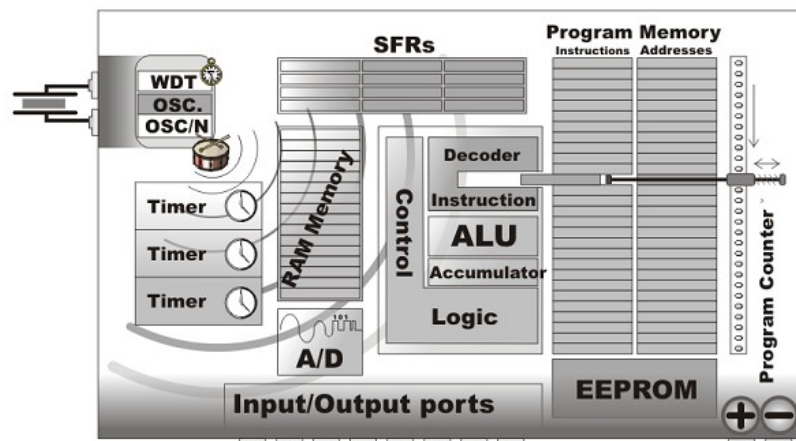


Gambar . Bagan masukan, Pemrosesan hingga Luaran

Mikrokontroler adalah versi mini dan untuk aplikasi khusus dari Mikrokomputer atau Komputer.

- a. CPU pada sebuah Komputer berada *external* dalam suatu sistem, sampai saat ini kecepatan operasionalnya sudah mencapai lebih dari 2,5 GHz, sedangkan CPU pada Mikrokontroler berada didalam (*internal*) sebuah *chip*, kecepatan kerja atau operasionalnya masih cukup rendah, dalam *orde* MHz (misalnya, 24 MHz, 40 MHz dan lain sebagainya). Kecepatan yang relatif rendah ini sudah mencukupi untuk aplikasi-aplikasi berbasis *mikrokontroler*.

- b. Jika CPU pada mikrokomputer menjalankan program dalam ROM atau yang lebih dikenal dengan BIOS (*Basic I/O System*) pada saat awal dihidupkan, kemudian mengambil atau menjalankan program yang tersimpan dalam *harddisk*. Sedangkan mikrokontroler sejak awal menjalankan program yang tersimpan dalam ROM *internal*-nya (bisa berupa *Mask ROM* atau *Flash PEROM* atau *Flash ROM*). Sifat memori program dalam *mikrokontroler* ini *non-volatile*, artinya tetap akan tersimpan walaupun tidak diberi catu daya.
- c. RAM pada mikrokomputer bisa mencapai ukuran sekian GByte dan bisa di-*upgrade* keukuran yang lebih besar dan berlokasi di luar CPU-nya, sedangkan RAM pada mikrokontroler ada di dalam *chip* dan kapasitasnya rendah, misalnya 128 byte, 256 byte dan seterusnya dan ukuran yang relatif kecil inipun dirasa cukup untuk aplikasi-aplikasi mikrokontroler.
- d. Luaran dan masukan (I/O) pada mikrokomputer jauh lebih kompleks dibandingkan dengan mikrokontroler, yang jauh lebih sederhana, selain itu, pada mikrokontroler akses keluaran dan masukan bisa per bit.
- e. Jika diamati lebih lanjut, bisa dikatakan bahwa Mikrokomputer atau Komputer merupakan komputer serbaguna atau *general purpose computer*, bisa dimanfaatkan untuk berbagai macam aplikasi (atau perangkat lunak). Sedangkan mikrokontroler adalah *special purpose computer* atau komputer untuk tujuan khusus, hanya satu macam aplikasi saja.



Gambar Diagram Blok *mikrokontroler* (yang) disederhanakan

ALU, *Instruction Decoder*, *Accumulator* dan *Control Logic*, sebagaimana ditunjukkan pada Gambar 2.2, merupakan otak-nya *mikrokontroler* yang bersangkutan. Jantungnya berasal dari detak OSC (lihat pada Gambar 2.2 sebelah kiri atas). Sedangkan di sekeliling ‘Otak’ terdapat berbagai macam *periferal* seperti SFR (*Special Function Register*) yang bertugas menyimpan data-data sementara selama proses berlangsung). *Instruction Decoder* bertugas menerjemahkan setiap instruksi yang ada di dalam Program Memory (hasil dari pemrograman yang kita buat sebelumnya). Hasil penerjemahan tersebut merupakan suatu operasi yang harus dikerjakan oleh ALU (*Arithmetic Logic Unit*), mungkin dengan bantuan memori sementara *Accumulator* yang kemudian menghasilkan sinyal-sinyal kontrol ke seluruh *periferal* yang terkait melalui *Control Logic*.

Memori RAM atau RAM Memory bisa digunakan sebagai tempat *penyimpan* sementara, sedangkan SFR (*Special Function Register*) sebagian ada yang langsung berhubungan dengan I/O dari *mikrokontroler* yang bersangkutan dan sebagian lain berhubungan dengan berbagai macam operasional *mikrokontroler*.

ADC atau *Analog to Digital Converter* (tidak setiap *mikrokontroler* memiliki ADC internal), digunakan untuk mengubah data-data *analog* menjadi digital untuk diolah atau diproses lebih lanjut.

Timer atau *Counter* digunakan sebagai pewaktu atau pencacah, sebagai pewaktu fungsinya seperti sebuah jam digital dan bisa diatur cara kerjanya. Sedangkan pencacah lebih digunakan sebagai penghitung atau pencacah *event* atau bisa juga digunakan untuk menghitung berapa jumlah pulsa dalam satu detik dan lain sebagainya. Biasanya sebuah *mikrokontroler* bisa memiliki lebih dari 1 *timer*.

EEPROM (sama seperti RAM hanya saja tetap akan menyimpan data walaupun tidak mendapatkan sumber listrik/daya) dan port-port I/O untuk masukan/luaran, untuk melakukan komunikasi dengan *periferal eksternal mikrokontroler* seperti *sensor* dan *aktuator*.

Beberapa catatan mikrokontroler lainnya adalah:

- a. Tertanam (*embedded*) dalam beberapa piranti (umumnya merupakan produk konsumen) atau yang dikenal dengan istilah *embedded system* atau *embedded controller*
- b. Hanya membutuhkan daya yang (cukup) rendah (*low power*) sekitar 50 mWatt (Anda bandingkan dengan komputer yang bisa mencapai 50 Watt lebih)
- c. Memiliki beberapa keluaran maupun masukan yang terdedikasi, untuk tujuan atau fungsi-fungsi khusus
- d. Kecil dan relatif lebih murah
- e. Seringkali tahan-banting, terutama untuk aplikasi-aplikasi yang berhubungan dengan mesin atau otomotif atau militer.
- f. Mikrokontroler yang beredar saat ini dibedakan menjadi dua macam, berdasarkan arsitekturnya:
- g. Tipe CISC atau *Complex Instruction Set Computing* yang lebih kaya instruksi tetap fasilitas internal secukupnya saja (seri AT89 memiliki 255 instruksi)
- h. Tipe RISC atau *Reduced Instruction Set Computing* yang justru lebih kaya fasilitas internalnya tetapi jumlah instruksi secukupnya (seri PIC16F hanya ada sekitar 30-an instruksi).

Keluarga Mikrokontroler AVR

Keluarga mikrokontroler AVR merupakan mikrokontroler dengan arsitektur modern, Atmel membuat 5 (lima) macam atau jenis mikrokontroler AVR, yaitu:

a. TinyAVR

Mikrokontroler (mungil, hanya 8 sampai 32 pin) serbaguna dengan Memori *Flash* untuk menyimpan program hingga 16K Bytes, dilengkapi SRAM dan EEPROM 512 Bytes.

b. MegaAVR

Mikrokontroler dengan unjuk-kerja tinggi, dilengkapi Pengali Perangkat keras (*Hardware Multiplier*), mampu menyimpan program hingga 256 KBytes, dilengkapi EEPROM 4K Bytes dan SRAM 8K Bytes.

c. AVR XMEGA

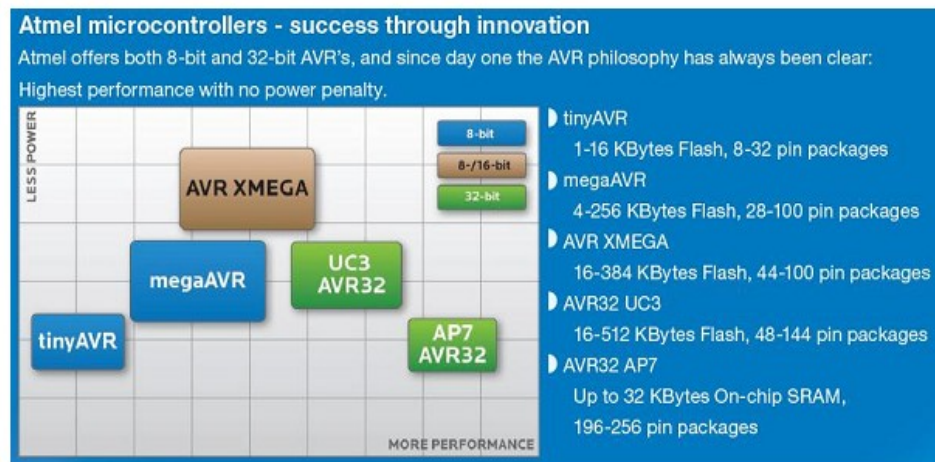
Mikrokontroler AVR 8/16-bit XMEGA memiliki *periferal* baru dan canggih dengan unjuk-kerja, sistem *Event* dan DMA yang ditingkatkan, serta merupakan pengembangan keluarga AVR untuk pasar *low power* dan *high performance* (daya rendah dan unjuk-kerja tinggi).

d. AVR32 UC3

Unjuk-kerja tinggi, mikrokontroler *flash* AVR32 32-bit daya rendah. Memiliki flash hingga 512 KByte dan SRAM 128 KByte.

e. AVR32 AP7

Unjuk-kerja tinggi, prosesor aplikasi AVR32 32-bit daya rendah, memiliki SRAM hingga 32 KByte.



Gambar Mikrokontroler Atmel

Mikrokontroler AVR yang populer di Indonesia adalah tinyAVR dan megaAVR, itupun masih kalah populer dengan keluarga AT89 yang belakangan juga sudah mulai banyak yang beralih ke AVR.

Perbedaan jenis-jenis tersebut terletak dari fasilitas, atau lebih dikenal dengan fitur-fiturnya. Jenis TinyAVR merupakan mikrokontroler dengan jumlah pin yang terbatas. dan sekaligus fitur-fiturnya juga terbatas dibandingkan yang megaAVR. Semua

mikrokontroler AVR memiliki set instruksi (*assembly*) dan organisasi memori yang sama, dengan demikian berpindah-pindah (walaupun tidak disarankan) antar mikrokontroler AVR tidak masalah dan mudah

Beberapa mikrokontroler AVR memiliki SRAM, EEPROM, antar muka SRAM *external*, ADC, pengali perangkat keras, UART, USART dan lain sebagainya. Bayangkan saja Anda punya TinyAVR dan MegaAVR, kemudian dilepas semua *periferalnya*, nah Anda akan memiliki AVR *Core* yang sama.

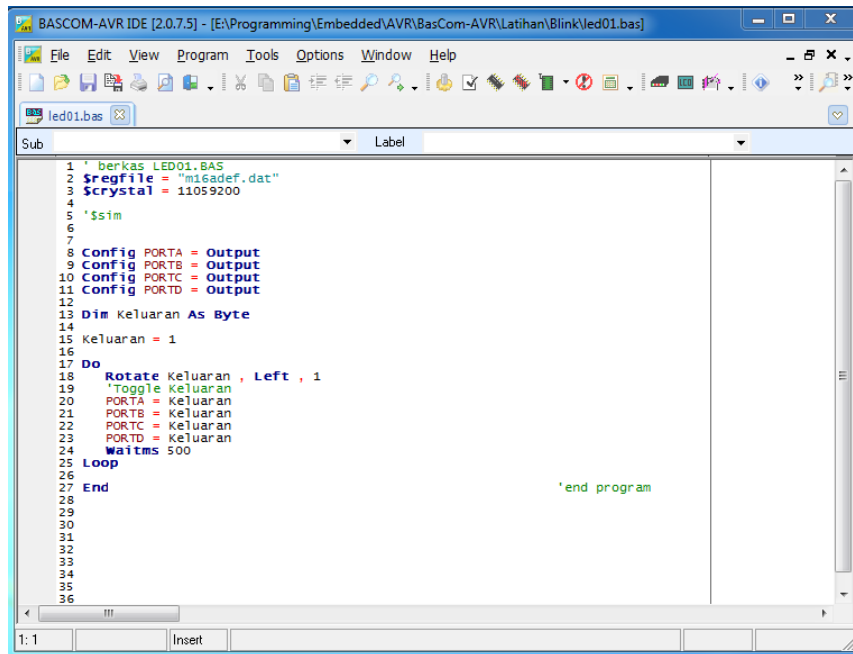
Bahasa Pemrograman BASIC AVR (BASCOS AVR)

Sebelum dapat digunakan dalam berbagai aplikasi, pengembangan sebuah mikrokontroler harus melewati 3 tahapan yaitu pembuatan hardware untuk aplikasi, perancangan software aplikasi menggunakan bahasa pemrograman dan pengisian software aplikasi yang sudah dibuat ke dalam mikrokontroler.

Bahasa pemrograman yang digunakan berupa bahasa pemrograman tingkat rendah (*Assembly Language*), menengah (bahasa C) maupun bahasa tingkat tinggi seperti Pascal dan BASIC. Software pemrograman (*compiler*) yang digunakan adalah BASCOS AVR yang merupakan sebuah *compiler* BASIC. BASCOS (*basic compiler*) sendiri memiliki beberapa jenis berdasarkan seri mikrokontroler yang digunakan. BASCOS dikembangkan oleh MCS Electronics, dan merupakan BASIC *compiler*. Program yang dibuat dalam bahasa BASIC, akan dikompilasi menjadi *machine code*, untuk kemudian dimasukkan ke dalam mikrokontroler melalui sebuah programmer. Saat ini sesuai dengan referensi dari situs web MCS electronics,

BASCOS baru mendukung mikrokontroler keluarga MCS51 (BASCOS-8051) dan keluarga AVR (BASCOS-AVR), keduanya produk dari Atmel Corp. Chip kelas AT89S51/52 dengan harga sangat terjangkau dan diprogram secara ISP (*in-system programming*). BASIC adalah bahasa interpreter artinya diterjemahkan ke dalam *machine code* saat program dieksekusi. Positifnya memberikan perintah pada *command line* dan langsung melihat hasilnya. Negatifnya lambat. Namun cepat atau lambat tergantung pada keperluan. Bila

jeda yang terjadi masih dalam batas yang dapat diterima, berarti kelambatan yang terjadi dapat diabaikan (Iswanto, 2008).



```
1 * berkas LED01.BAS
2 $regfile = "m16def.dat"
3 $crystal = 11059200
4
5 '$sim
6
7
8 Config PORTA = Output
9 Config PORTB = Output
10 Config PORTC = Output
11 Config PORTD = Output
12
13 Dim Keluaran As Byte
14
15 Keluaran = 1
16
17 Do
18 Rotate Keluaran , Left , 1
19 Toggle Keluaran
20 PORTA = Keluaran
21 PORTB = Keluaran
22 PORTC = Keluaran
23 PORTD = Keluaran
24 Waitms 500
25 Loop
26
27 End
28
29
30
31
32
33
34
35
36
37
38
39
40
41
42
43
44
45
46
47
48
49
50
51
52
53
54
55
56
57
58
59
60
61
62
63
64
65
66
67
68
69
70
71
72
73
74
75
76
77
78
79
80
81
82
83
84
85
86
87
88
89
90
91
92
93
94
95
96
97
98
99
100
101
102
103
104
105
106
107
108
109
110
111
112
113
114
115
116
117
118
119
120
121
122
123
124
125
126
127
128
129
130
131
132
133
134
135
136
137
138
139
140
141
142
143
144
145
146
147
148
149
150
151
152
153
154
155
156
157
158
159
160
161
162
163
164
165
166
167
168
169
170
171
172
173
174
175
176
177
178
179
180
181
182
183
184
185
186
187
188
189
190
191
192
193
194
195
196
197
198
199
200
201
202
203
204
205
206
207
208
209
210
211
212
213
214
215
216
217
218
219
220
221
222
223
224
225
226
227
228
229
230
231
232
233
234
235
236
237
238
239
240
241
242
243
244
245
246
247
248
249
250
251
252
253
254
255
256
257
258
259
260
261
262
263
264
265
266
267
268
269
270
271
272
273
274
275
276
277
278
279
280
281
282
283
284
285
286
287
288
289
290
291
292
293
294
295
296
297
298
299
300
301
302
303
304
305
306
307
308
309
310
311
312
313
314
315
316
317
318
319
320
321
322
323
324
325
326
327
328
329
330
331
332
333
334
335
336
337
338
339
340
341
342
343
344
345
346
347
348
349
350
351
352
353
354
355
356
357
358
359
360
361
362
363
364
365
366
367
368
369
370
371
372
373
374
375
376
377
378
379
380
381
382
383
384
385
386
387
388
389
390
391
392
393
394
395
396
397
398
399
400
401
402
403
404
405
406
407
408
409
410
411
412
413
414
415
416
417
418
419
420
421
422
423
424
425
426
427
428
429
430
431
432
433
434
435
436
437
438
439
440
441
442
443
444
445
446
447
448
449
450
451
452
453
454
455
456
457
458
459
460
461
462
463
464
465
466
467
468
469
470
471
472
473
474
475
476
477
478
479
480
481
482
483
484
485
486
487
488
489
490
491
492
493
494
495
496
497
498
499
500
501
502
503
504
505
506
507
508
509
510
511
512
513
514
515
516
517
518
519
520
521
522
523
524
525
526
527
528
529
530
531
532
533
534
535
536
537
538
539
540
541
542
543
544
545
546
547
548
549
550
551
552
553
554
555
556
557
558
559
560
561
562
563
564
565
566
567
568
569
570
571
572
573
574
575
576
577
578
579
580
581
582
583
584
585
586
587
588
589
590
591
592
593
594
595
596
597
598
599
600
601
602
603
604
605
606
607
608
609
610
611
612
613
614
615
616
617
618
619
620
621
622
623
624
625
626
627
628
629
630
631
632
633
634
635
636
637
638
639
640
641
642
643
644
645
646
647
648
649
650
651
652
653
654
655
656
657
658
659
660
661
662
663
664
665
666
667
668
669
670
671
672
673
674
675
676
677
678
679
680
681
682
683
684
685
686
687
688
689
690
691
692
693
694
695
696
697
698
699
700
701
702
703
704
705
706
707
708
709
710
711
712
713
714
715
716
717
718
719
720
721
722
723
724
725
726
727
728
729
730
731
732
733
734
735
736
737
738
739
740
741
742
743
744
745
746
747
748
749
750
751
752
753
754
755
756
757
758
759
760
761
762
763
764
765
766
767
768
769
770
771
772
773
774
775
776
777
778
779
780
781
782
783
784
785
786
787
788
789
790
791
792
793
794
795
796
797
798
799
800
801
802
803
804
805
806
807
808
809
810
811
812
813
814
815
816
817
818
819
820
821
822
823
824
825
826
827
828
829
830
831
832
833
834
835
836
837
838
839
840
841
842
843
844
845
846
847
848
849
850
851
852
853
854
855
856
857
858
859
860
861
862
863
864
865
866
867
868
869
870
871
872
873
874
875
876
877
878
879
880
881
882
883
884
885
886
887
888
889
890
891
892
893
894
895
896
897
898
899
900
901
902
903
904
905
906
907
908
909
910
911
912
913
914
915
916
917
918
919
920
921
922
923
924
925
926
927
928
929
930
931
932
933
934
935
936
937
938
939
940
941
942
943
944
945
946
947
948
949
950
951
952
953
954
955
956
957
958
959
960
961
962
963
964
965
966
967
968
969
970
971
972
973
974
975
976
977
978
979
980
981
982
983
984
985
986
987
988
989
990
991
992
993
994
995
996
997
998
999
1000
1001
1002
1003
1004
1005
1006
1007
1008
1009
1010
1011
1012
1013
1014
1015
1016
1017
1018
1019
1020
1021
1022
1023
1024
1025
1026
1027
1028
1029
1030
1031
1032
1033
1034
1035
1036
1037
1038
1039
1040
1041
1042
1043
1044
1045
1046
1047
1048
1049
1050
1051
1052
1053
1054
1055
1056
1057
1058
1059
1060
1061
1062
1063
1064
1065
1066
1067
1068
1069
1070
1071
1072
1073
1074
1075
1076
1077
1078
1079
1080
1081
1082
1083
1084
1085
1086
1087
1088
1089
1090
1091
1092
1093
1094
1095
1096
1097
1098
1099
1100
1101
1102
1103
1104
1105
1106
1107
1108
1109
1110
1111
1112
1113
1114
1115
1116
1117
1118
1119
1120
1121
1122
1123
1124
1125
1126
1127
1128
1129
1130
1131
1132
1133
1134
1135
1136
1137
1138
1139
1140
1141
1142
1143
1144
1145
1146
1147
1148
1149
1150
1151
1152
1153
1154
1155
1156
1157
1158
1159
1160
1161
1162
1163
1164
1165
1166
1167
1168
1169
1170
1171
1172
1173
1174
1175
1176
1177
1178
1179
1180
1181
1182
1183
1184
1185
1186
1187
1188
1189
1190
1191
1192
1193
1194
1195
1196
1197
1198
1199
1200
1201
1202
1203
1204
1205
1206
1207
1208
1209
1210
1211
1212
1213
1214
1215
1216
1217
1218
1219
1220
1221
1222
1223
1224
1225
1226
1227
1228
1229
1230
1231
1232
1233
1234
1235
1236
1237
1238
1239
1240
1241
1242
1243
1244
1245
1246
1247
1248
1249
1250
1251
1252
1253
1254
1255
1256
1257
1258
1259
1260
1261
1262
1263
1264
1265
1266
1267
1268
1269
1270
1271
1272
1273
1274
1275
1276
1277
1278
1279
1280
1281
1282
1283
1284
1285
1286
1287
1288
1289
1290
1291
1292
1293
1294
1295
1296
1297
1298
1299
1300
1301
1302
1303
1304
1305
1306
1307
1308
1309
1310
1311
1312
1313
1314
1315
1316
1317
1318
1319
1320
1321
1322
1323
1324
1325
1326
1327
1328
1329
1330
1331
1332
1333
1334
1335
1336
1337
1338
1339
1340
1341
1342
1343
1344
1345
1346
1347
1348
1349
1350
1351
1352
1353
1354
1355
1356
1357
1358
1359
1360
1361
1362
1363
1364
1365
1366
1367
1368
1369
1370
1371
1372
1373
1374
1375
1376
1377
1378
1379
1380
1381
1382
1383
1384
1385
1386
1387
1388
1389
1390
1391
1392
1393
1394
1395
1396
1397
1398
1399
1400
1401
1402
1403
1404
1405
1406
1407
1408
1409
1410
1411
1412
1413
1414
1415
1416
1417
1418
1419
1420
1421
1422
1423
1424
1425
1426
1427
1428
1429
1430
1431
1432
1433
1434
1435
1436
1437
1438
1439
1440
1441
1442
1443
1444
1445
1446
1447
1448
1449
1450
1451
1452
1453
1454
1455
1456
1457
1458
1459
1460
1461
1462
1463
1464
1465
1466
1467
1468
1469
1470
1471
1472
1473
1474
1475
1476
1477
1478
1479
1480
1481
1482
1483
1484
1485
1486
1487
1488
1489
1490
1491
1492
1493
1494
1495
1496
1497
1498
1499
1500
1501
1502
1503
1504
1505
1506
1507
1508
1509
1510
1511
1512
1513
1514
1515
1516
1517
1518
1519
1520
1521
1522
1523
1524
1525
1526
1527
1528
1529
1530
1531
1532
1533
1534
1535
1536
1537
1538
1539
1540
1541
1542
1543
1544
1545
1546
1547
1548
1549
1550
1551
1552
1553
1554
1555
1556
1557
1558
1559
1560
1561
1562
1563
1564
1565
1566
1567
1568
1569
1570
1571
1572
1573
1574
1575
1576
1577
1578
1579
1580
1581
1582
1583
1584
1585
1586
1587
1588
1589
1590
1591
1592
1593
1594
1595
1596
1597
1598
1599
1600
1601
1602
1603
1604
1605
1606
1607
1608
1609
1610
1611
1612
1613
1614
1615
1616
1617
1618
1619
1620
1621
1622
1623
1624
1625
1626
1627
1628
1629
1630
1631
1632
1633
1634
1635
1636
1637
1638
1639
1640
1641
1642
1643
1644
1645
1646
1647
1648
1649
1650
1651
1652
1653
1654
1655
1656
1657
1658
1659
1660
1661
1662
1663
1664
1665
1666
1667
1668
1669
1670
1671
1672
1673
1674
1675
1676
1677
1678
1679
1680
1681
1682
1683
1684
1685
1686
1687
1688
1689
1690
1691
1692
1693
1694
1695
1696
1697
1698
1699
1700
1701
1702
1703
1704
1705
1706
1707
1708
1709
1710
1711
1712
1713
1714
1715
1716
1717
1718
1719
1720
1721
1722
1723
1724
1725
1726
1727
1728
1729
1730
1731
1732
1733
1734
1735
1736
1737
1738
1739
1740
1741
1742
1743
1744
1745
1746
1747
1748
1749
1750
1751
1752
1753
1754
1755
1756
1757
1758
1759
1760
1761
1762
1763
1764
1765
1766
1767
1768
1769
1770
1771
1772
1773
1774
1775
1776
1777
1778
1779
1780
1781
1782
1783
1784
1785
1786
1787
1788
1789
1790
1791
1792
1793
1794
1795
1796
1797
1798
1799
1800
1801
1802
1803
1804
1805
1806
1807
1808
1809
1810
1811
1812
1813
1814
1815
1816
1817
1818
1819
1820
1821
1822
1823
1824
1825
1826
1827
1828
1829
1830
1831
1832
1833
1834
1835
1836
1837
1838
1839
1840
1841
1842
1843
1844
1845
1846
1847
1848
1849
1850
1851
1852
1853
1854
1855
1856
1857
1858
1859
1860
1861
1862
1863
1864
1865
1866
1867
1868
1869
1870
1871
1872
1873
1874
1875
1876
1877
1878
1879
1880
1881
1882
1883
1884
1885
1886
1887
1888
1889
1890
1891
1892
1893
1894
1895
1896
1897
1898
1899
1900
1901
1902
1903
1904
1905
1906
1907
1908
1909
1910
1911
1912
1913
1914
1915
1916
1917
1918
1919
1920
1921
1922
1923
1924
1925
1926
1927
1928
1929
1930
1931
1932
1933
1934
1935
1936
1937
1938
1939
1940
1941
1942
1943
1944
1945
1946
1947
1948
1949
1950
1951
1952
1953
1954
1955
1956
1957
1958
1959
1960
1961
1962
1963
1964
1965
1966
1967
1968
1969
1970
1971
1972
1973
1974
1975
1976
1977
1978
1979
1980
1981
1982
1983
1984
1985
1986
1987
1988
1989
1990
1991
1992
1993
1994
1995
1996
1997
1998
1999
2000
2001
2002
2003
2004
2005
2006
2007
2008
2009
2010
2011
2012
2013
2014
2015
2016
2017
2018
2019
2020
2021
2022
2023
2024
2025
2026
2027
2028
2029
2030
2031
2032
2033
2034
2035
2036
2037
2038
2039
2040
2041
2042
2043
2044
2045
2046
2047
2048
2049
2050
2051
2052
2053
2054
2055
2056
2057
2058
2059
2060
2061
2062
2063
2064
2065
2066
2067
2068
2069
2070
2071
2072
2073
2074
2075
2076
2077
2078
2079
2080
2081
2082
2083
2084
2085
2086
2087
2088
2089
2090
2091
2092
2093
2094
2095
2096
2097
2098
2099
2100
2101
2102
2103
2104
2105
2106
2107
2108
2109
2110
2111
2112
2113
2114
2115
2116
2117
2118
2119
2120
2121
2122
2123
2124
2125
2126
2127
2128
2129
2130
2131
2132
2133
2134
2135
2136
2137
2138
2139
2140
2141
2142
2143
2144
2145
2146
2147
2148
2149
2150
2151
2152
2153
2154
2155
2156
2157
2158
2159
2160
2161
2162
2163
2164
2165
2166
2167
2168
2169
2170
2171
2172
2173
2174
2175
2176
2177
2178
2179
2180
2181
2182
2183
2184
2185
2186
2187
2188
2189
2190
2191
2192
2193
2194
2195
2196
2197
2198
2199
2200
2201
2202
2203
2204
2205
2206
2207
2208
2209
2210
2211
2212
2213
2214
2215
2216
2217
2218
2219
2220
2221
2222
2223
2224
2225
2226
2227
2228
2229
2230
2231
2232
2233
2234
2235
2236
2237
2238
2239
2240
2241
2242
2243
2244
2245
2246
2247
2248
2249
2250
2251
2252
2253
2254
2255
2256
2257
2258
2259
2260
2261
2262
2263
2264
2265
2266
2267
2268
2269
2270
2271
2272
2273
2274
2275
2276
2277
2278
2279
2280
2281
2282
2283
2284
2285
2286
2287
2288
2289
2290
2291
2292
2293
2294
2295
2296
2297
2298
2299
2300
2301
2302
2303
2304
2305
2306
2307
2308
2309
2310
2311
2312
2313
2314
2315
2316
2317
2318
2319
2320
2321
2322
2323
2324
2325
2326
2327
2328
2329
2330
2331
2332
2333
2334
2335
2336
2337
2338
2339
2340
2341
2342
2343
2344
2345
2346
2347
2348
2349
2350
2351
2352
2353
2354
2355
2356
2357
2358
2359
2360
2361
2362
2363
2364
2365
2366
2367
2368
2369
2370
2371
2372
2373
2374
2375
2376
2377
2378
2379
2380
2381
2382
2383
2384
2385
2386
2387
2388
2389
2390
2391
2392
2393
2394
2395
2396
2397
2398
2399
2400
2401
2402
2403
2404
2405
2406
2407
2408
2409
2410
2411
2412
2413
2414
2415
2416
2417
2418
2419
2420
2421
2422
2423
2424
2425
2426
2427
2428
2429
2430
2431
2432
2433
2434
2435
2436
2437
2438
2439
2440
2441
2442
2443
2444
2445
2446
2447
2448
2449
2450
2451
2452
2453
2454
2455
2456
2457
2458
2459
2460
2461
2462
2463
2464
2465
2466
2467
2468
2469
2470
2471
2472
2473
2474
2475
2476
2477
2478
2479
2480
2481
2482
2483
2484
2485
2486
2487
2488
2489
2490
2491
2492
2493
2494
2495
2496
2497
2498
2499
2500
2501
2502
2503
2504
2505
2506
2507
2508
2509
2510
2511
2512
2513
2514
2515
2516
2517
2518
2519
2520
2521
2522
2523
2524
2525
2526
2527
2528
2529
2530
2531
2532
2533
2534
2535
2536
2537
2538
2539
2540
2541
2542
2543
2544
2545
2546
2547
2548
2549
2550
2551
2552
2553
2554
2555
2556
2557
2558
2559
2560
2561
2562
2563
2564
2565
2566
2567
2568
2569
2570
2571
2572
2573
2574
2575
2576
2577
2578
2579
2580
2581
2582
2583
2584
2585
2586
2587
2588
2589
2590
2591
2592
2593
2594
2595
2596
2597
2598
2599
2600
2601
2602
2603
2604
2605
2606
2607
2608
2609
2610
2611
2612
2613
2614
2615
2616
2617
2618
2619
2620
2621
2622
2623
2624
2625
2626
2627
2628
2629
2630
2631
2632
2633
2634
2635
2636
2637
2638
2639
2640
2641
2642
2643
2644
2645
2646
2647
2648
2649

```

BAB III

METODE PENELITIAN

Penelitian dilakukan dengan :

1. Studi Lapangan

Dengan metode ini data-data diperoleh langsung dari sumber yang bersangkutan, dengan cara ;

- a. Wawancara, yaitu teknik pengumpulan data dengan bertanya langsung dengan pihak-pihak yang terkait, mengenai permasalahan maupun prosedur yang digunakan.
- b. Pengamatan (Observasi), yaitu teknik pengumpulan data dengan mengadakan pengamatan secara langsung terhadap obyek yang akan diteliti. Hal ini ditempuh dengan jalan mengamati bagaimana kegiatan yang terjadi didalam kampus UNISFAT tersebut melalui prosedur yang berlaku

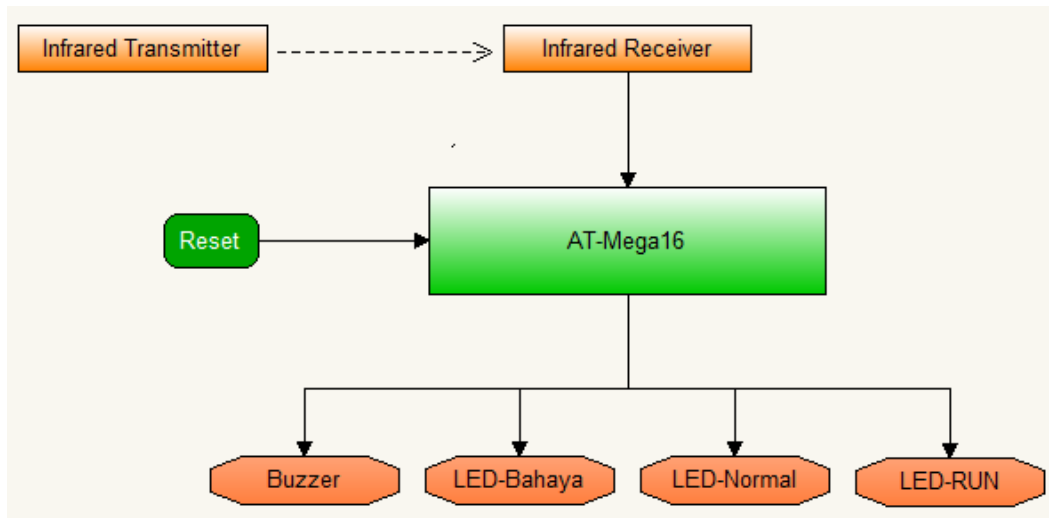
2. Studi Kepustakaan

yaitu teknik pengumpulan data dengan cara mempelajari bahan dari buku-buku literature dan down load dari internet yang ada hubungannya dengan permasalahan yang dijadikan objek penelitian.

BAB IV ANALISIS DAN PEMBAHASAN

Diagram fungsional

Gambaran secara umum tentang Penelitian ini dapat dilihat dari Gambar Diagram Fungsional dibawah ini:



Gambar Diagram Fungsional Sistem

Sistem Kerja Alat

Prinsip kerja dari alat ini berawal dari sinar *infrared* yang dikirim oleh *transmitter infrared* kemudian diterima oleh *receiver infrared*, signal keluaran *reciver infrared* berupa kondisi 0 dan 1 dimasukan kedalam mikrokontroler melalui kaki IC. Pada mikrokontroler, signal input dari *reciver infrared* diolah menjadi data untuk menentukan keluaran berupa buzzer, LED-Bahaya dan LED-Normal. Setiap kali mikrokontroler melakukan pengecekan kondisi signal input, LED-RUN akan menyala dengan logika kebalikan (*toggle*).

Pada kondisi area antara *transmitter infrared* dan *receiver infrared* tidak terdapat halangan, signal yang berasal dari *receiver infrared* mempunyai kondisi 0. Mikrokontroler akan menterjemahkan kondisi tersebut menjadi sebuah kondisi normal, ditandai dengan menyalanya lampu LED hijau. Sebaliknya jika area antara *transmitter infrared* dan *receiver infrared* terdapat sebuah halangan (ada objek yang melalui area tersebut), signal yang berasal dari *receiver infrared* mempunyai kondisi 1. Mikrokontroler akan menterjemahkan kondisi tersebut menjadi sebuah kondisi bahaya, ditandai dengan menyalanya lampu LED merah dan bunyi Buzzer.

➤ DT-I/O Infrared Receiver

merupakan modul penerima data melalui gelombang infra merah dengan spesifikasi :

- ✓ Tegangan kerja: +5 VDC.
- ✓ Frekuensi carrier penerima 38 kHz.
- ✓ Sensitifitas relatif puncak terjadi pada panjang gelombang 940 nm.
- ✓ Sudut penerimaan: +45 derajat.
- ✓ Memiliki 2 output (inverting dan non-inverting) yang kompatibel dengan level tegangan TTL, CMOS, dan RS-232.

Perancangan Program *Infrared*

Pengujian ditujukan untuk memastikan bahwa signal yang dikeluarkan oleh *Infrared Receiver* dapat masuk dan diolah oleh mikrokontroler, pengujian dilakukan dengan mengambil signal dan mengeluarkan dalam bentuk nyala LED.

Berikut adalah source yang digunakan selama pengujian :

```
$regfile = "m16adef.dat"  
$crystal = 8000000
```

```
Infra_red Alias Pinc.0  
Buzzer Alias Portc.4  
Led_bahaya Alias Portc.5  
Led_aman Alias Portc.6  
Led_run Alias Portc.7
```

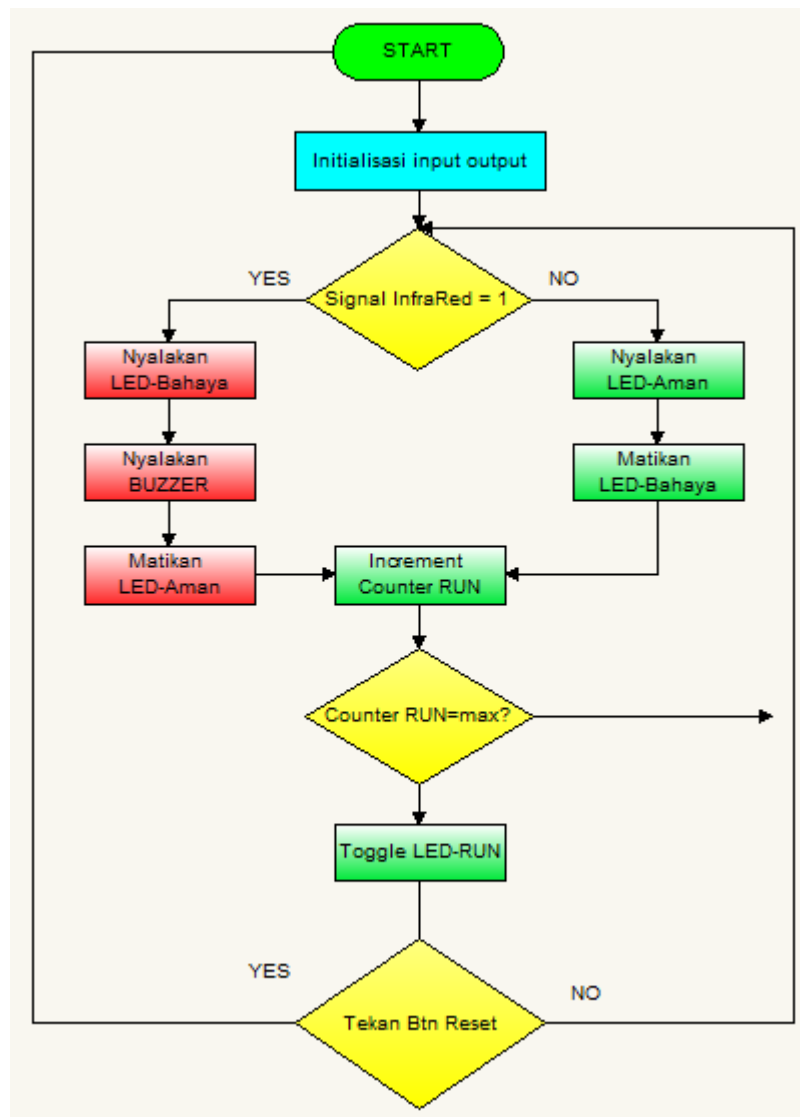
```
Config Portc.0 = Input  
Config Portc.4 = Output  
Config Portc.5 = Output  
Config Portc.6 = Output  
Config Portc.7 = Output
```

```
' matikan semua  
Buzzer = 0  
Led_bahaya = 1  
Led_aman = 1  
Led_run = 1  
Do
```

Led_run = Infra_red
Loop
End

Flow Chart Software

Sebelum *software* dibuat menjadi program secara utuh maka terlebih dahulu dibuat sebuah *flowchart* yang merupakan alur pikir dari program inti yang akan dibuat. Selanjutnya hasil dari *flowchart* ini akan dibuat *software* secara utuh.

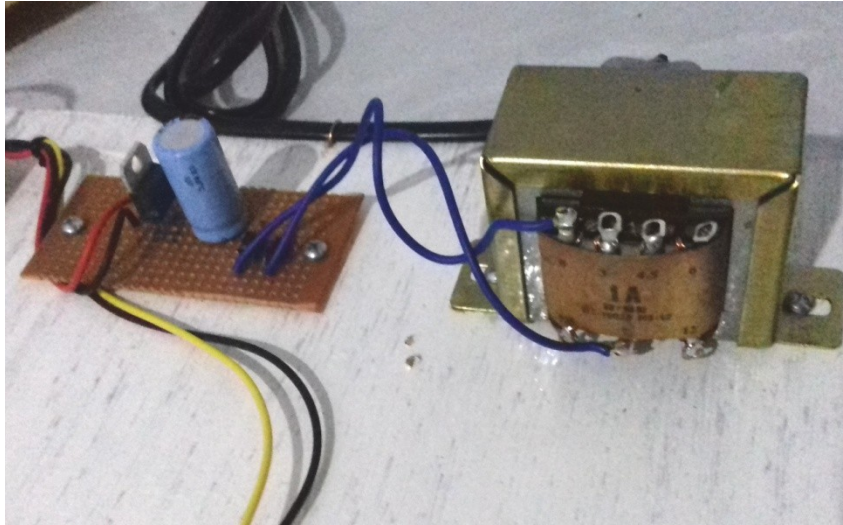


Gambar *Flow Chart* Program Secara Keseluruhan

Pengujian Perangkat Keras (*Hardware*)

Pengujian *hardware* dilakukan dengan tujuan untuk mengetahui karakteristik (besaran Voltase dan Ampere) masing-masing *hardware* yang digunakan dalam sistem.

Pengujian Rangkaian Power Supply



Gambar Rangkaian *Power Supply*

Pengujian rangkaian Catu Daya ini dilakukan dengan cara mengukur tegangan keluaran dari Catu Daya tersebut dengan menggunakan AVO Meter. Dari rangkaian pengujian diperoleh keluaran atau output dari Catu Daya sebagai berikut:

Tabel Hasil Pengujian Rangkaian Catu Daya

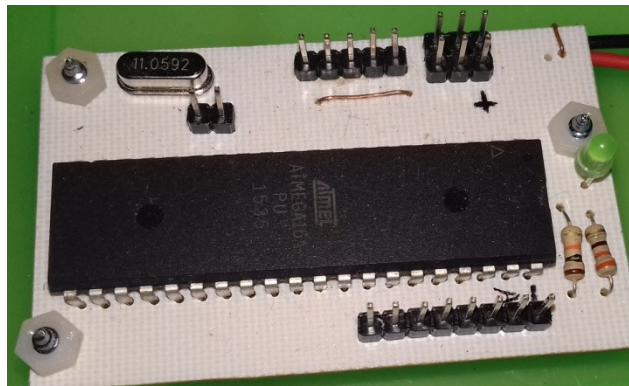
Tegangan Output yang diinginkan (Vdc)	Tegangan Output Terukur (Vdc)
+5	+4,98



Gambar pengukuran tegangan power supply

Dikarenakan sistem yang dibangun menggunakan basic tegangan antara 4.5-5.5 V (terutama tegangan pada mikrokontroler) maka tegangan tersebut masih mencukupi.

Pengujian Rangkaian Sistem Minimum Mikrokontroler



Gambar Fisik Rangkaian Minimum Sistem

Pengujian rangkaian Sistem Minimum Mikrokontroler ini dilakukan dengan cara mengukur besaran arus yang mengalir dalam rangkaian tersebut dengan menggunakan AVO Meter. Dari rangkaian pengujian diperoleh besaran arus yang mengalir dalam minimum sistem adalah 26.0 mA atau lebih besar 6mA dari *datasheet* AT-Mega16,

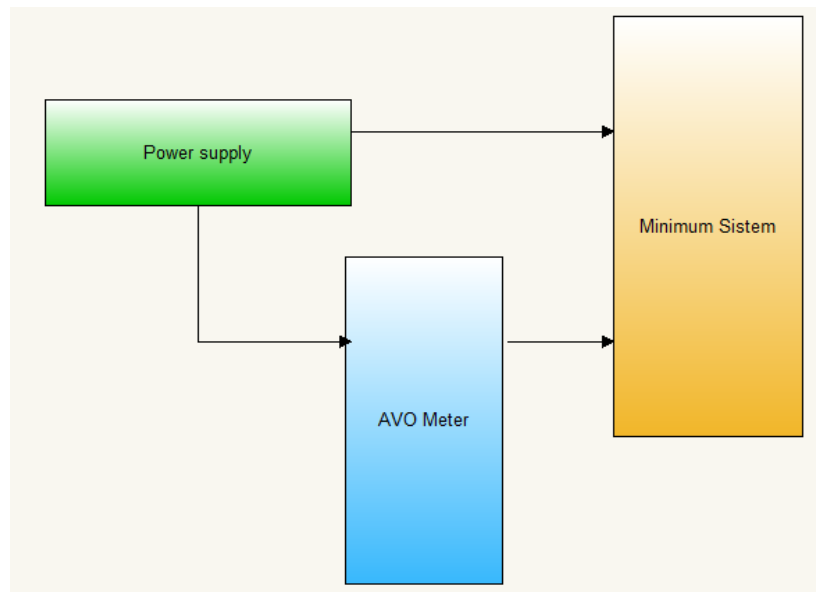
besaran tersebut sangat wajar dikarenakan dalam minimum sistem terdapat rangkaian LED sebagai indikator power.

Tabel Karakteristik Pemakaian Daya Mikrokontroler AT-Mega16

DC Characteristics (Continued)

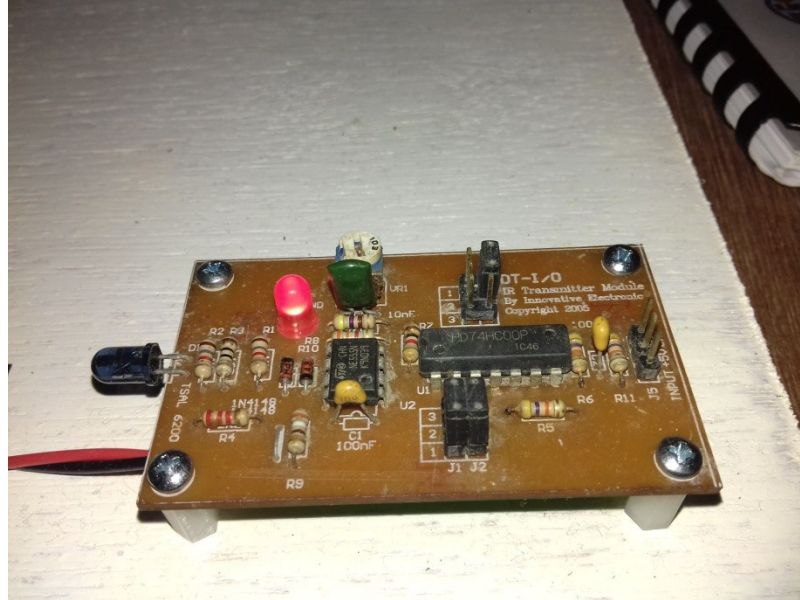
$T_A = -40^{\circ}\text{C}$ to 85°C , $V_{CC} = 2.7\text{V}$ to 5.5V (Unless Otherwise Noted)

Symbol	Parameter	Condition	Min	Typ	Max	Units	
I_{CC}	Power Supply Current	Active 4 MHz, $V_{CC} = 3\text{V}$ (ATmega16L)			5	mA	
		Active 8 MHz, $V_{CC} = 5\text{V}$ (ATmega16)			20	mA	
		Idle 4 MHz, $V_{CC} = 3\text{V}$ (ATmega16L)			2	mA	
		Idle 8 MHz, $V_{CC} = 5\text{V}$ (ATmega16)			12	mA	
	Power-down Mode ⁽⁵⁾	WDT enabled, $V_{CC} = 3\text{V}$		< 25		40	μA
		WDT disabled, $V_{CC} = 3\text{V}$		< 10		15	μA

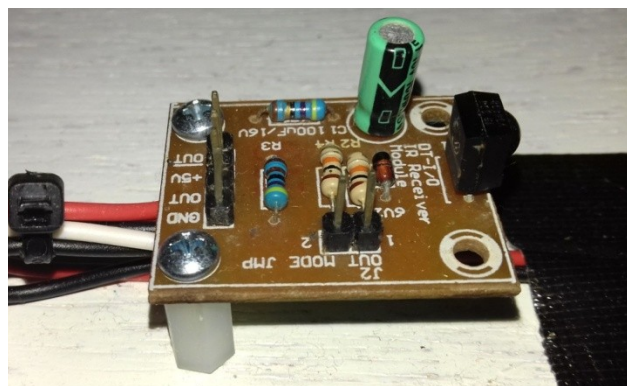


Gambar Rangkaian Pengujian Sistem Minimum Mikrokontroler

Pengujian Rangkaian Sensor *Infrared*



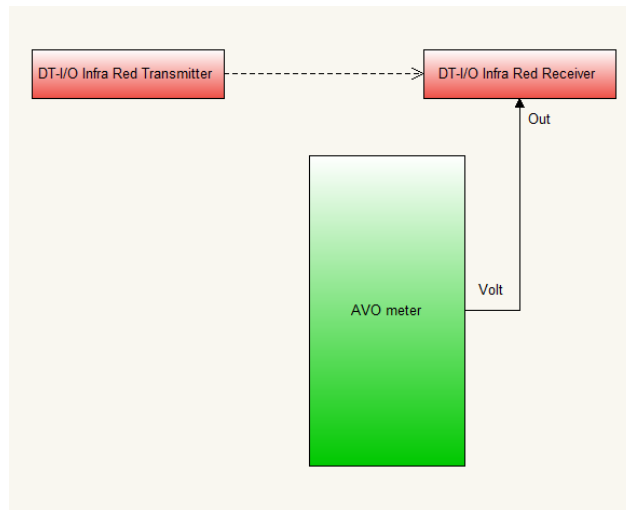
Gambar Fisik Rangkaian *Infrared* Transmitter



Gambar rangkaian *Infrared* Receiver

Pada pengujian rangkaian *Infrared* Receiver ini dilakukan dengan melihat besar sinyal keluarannya dengan menggunakan AVO meter.

Rangkaian pengujiannya adalah sebagai berikut:



Gambar 4.2 Rangkaian Pengujian *Infrared Receiver*

Dari rangkaian pengujian diatas diperoleh besaran sinyal output Infrared Receiver 0.01V untuk kondisi normal (tanpa penghalang) dan 4.80 untuk kondisi dengan penghalang.

Tabel Hasil Pengujian Rangkaian Catu Daya

Kodisi	Tegangan Output Terukur (Vdc)
Normal tanpa penghalang	0.01
Dengan penghalang	4.80

Besaran signal ini nanti akan diterima oleh mikrokontroler, dan menentukan kondisi input pada mikrokontroler tersebut. Berdasarkan data dari datasheet maka kondisi tersebut sudah mencukupi untuk menentukan kondisi 0 dan 1 untuk input AT-Mega16. Berikut tabel karakteristik dari mikrokontroler AT-Mega16 :

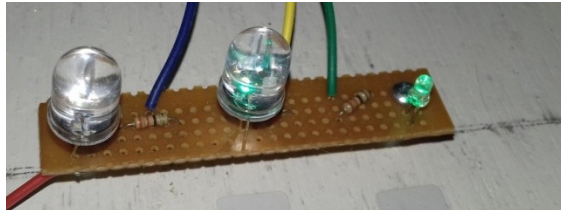
Tabel Karakteristik Ambang Tegangan Input AT-Mega16

DC Characteristics

$T_A = -40^{\circ}\text{C}$ to 85°C , $V_{CC} = 2.7\text{V}$ to 5.5V (Unless Otherwise Noted)

Symbol	Parameter	Condition	Min	Typ	Max	Units
V_{IL}	Input Low Voltage	Except XTAL1 pin	-0.5		$0.3V_{CC}^{(1)}$	V
V_{IL1}	Input Low Voltage	XTAL1 pin, External Clock Selected	-0.5		$0.1V_{CC}^{(1)}$	V
V_{IH}	Input High Voltage	Except XTAL1 and RESET pins	$0.6V_{CC}^{(2)}$		$V_{CC} + 0.5$	V
V_{IH1}	Input High Voltage	XTAL1 pin, External Clock Selected	$0.7V_{CC}^{(2)}$		$V_{CC} + 0.5$	V

Pengujian Rangkaian LED



Gambar Rangkaian LED

Dalam sistem yang dibuat digunakan 3 buah LED yang masing-masing digunakan sebagai indikator:

- Sistem RUN
- Signal kondisi Normal
- Signal kondisi bahaya

Semua LED terhubung dengan resistor yang kemudian diteruskan ke kaki mikrokontroler. Secara umum karakteristik sebuah LED mempunyai arus maju maksimal sebesar 20mA. Mengingat tegangan yang berasal dari power supply sebesar 5V dan jika dihungkan langung dengan tegangan utama sistem akan **mengalami** kerusakan, maka dibutuhkan sebuah resistor untuk menurunkan arus yang mengalir. Dalam rangkain sistem digunakan sebuah resistor bernilai 330 Ohm, maka sesuai dengan hukum Ohm diperoleh arus sebesar:

$$I = V / R$$

$$I = 5 / 330$$

$$I = 0,015\text{A}$$

$$I = 15\text{mA}$$

Pengujian Rangkaian Buzzer



Gambar Bentuk Fisik Rangkaian Buzzer

Untuk rangkaian buzzer tidak terhubung secara langsung dengan mikrokontroler melainkan terhubung dengan sebuah transistor BC547 sebagai penguat arus, berdasarkan data dari *datasheet* BC547, transistor tersebut mempunyai karakteristik sebagaiberikut:

Tabel karakteristik BC547

Electrical Characteristics $T_a=25^\circ\text{C}$ unless otherwise noted

Symbol	Parameter	Test Condition	Min.	Typ.	Max.	Units
I_{CBO}	Collector Cut-off Current	$V_{CB}=30\text{V}, I_E=0$			15	nA
h_{FE}	DC Current Gain	$V_{CE}=5\text{V}, I_C=2\text{mA}$	110		800	
$V_{CE(sat)}$	Collector-Emitter Saturation Voltage	$I_C=10\text{mA}, I_B=0.5\text{mA}$ $I_C=100\text{mA}, I_B=5\text{mA}$		90 200	250 600	mV mV
$V_{BE(sat)}$	Base-Emitter Saturation Voltage	$I_C=10\text{mA}, I_B=0.5\text{mA}$ $I_C=100\text{mA}, I_B=5\text{mA}$		700 900		mV mV
$V_{BE(on)}$	Base-Emitter On Voltage	$V_{CE}=5\text{V}, I_C=2\text{mA}$ $V_{CE}=5\text{V}, I_C=10\text{mA}$	580	660	700 720	mV mV
f_T	Current Gain Bandwidth Product	$V_{CE}=5\text{V}, I_C=10\text{mA}, f=100\text{MHz}$		300		MHz
C_{ob}	Output Capacitance	$V_{CB}=10\text{V}, I_E=0, f=1\text{MHz}$		3.5	6	pF
C_{ib}	Input Capacitance	$V_{EB}=0.5\text{V}, I_C=0, f=1\text{MHz}$		9		pF
NF	Noise Figure	$V_{CE}=5\text{V}, I_C=200\mu\text{A}$ $f=1\text{KHz}, R_G=2\text{K}\Omega$ $V_{CE}=5\text{V}, I_C=200\mu\text{A}$ $R_G=2\text{K}\Omega, f=30\sim 15000\text{MHz}$		2 1.2 1.4 1.4	10 4 4 3	dB dB dB dB

Didalam driver buzzer terdapat transistor sebagai saklar untuk mengaktifkan buzzer. Tegangan supply yang digunakan input transistor adalah 5V DC yang

difungsikan untuk mensaklar sebuah buzzer 5V DC 40 mA. Transistor di pilih bervariasi dengan variasi h_{fe} dari 100 – 500 yaitu BC547.

Karena transistor mempunyai h_{fe} antara 100 - 500 maka di pilih terlebih dahulu h_{fe} minimum nya (100). Arus kolektor adalah 40mA, maka Arus Basis yang dibutuhkan adalah:

$$h_{fe} = I_c / I_b$$

$$I_b = I_c / h_{fe}(\text{min})$$

$$I_b = 40/100$$

$$I_b = 0.4\text{mA}$$

Nilai V_{in} adalah 5V DC, nilai V_{be} adalah 0,7V DC (konstanta) berarti tegangan yang melewati R_b adalah:

$$V_{in} - V_{be} = 5 - 0,7$$

$$V_{in} - V_{be} = 4,3 \text{ V DC.}$$

Sehingga Nilai R_b dapat di hitung:

$$R_b = 4.3 / 0.0004$$

$$R_b = 10.000 \text{ Ohm}$$

$$R_b = 10 \text{ K Ohm}$$

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

.Kesimpulan

Setelah melakukan pengujian baik perangkat lunak maupun perangkat keras, maka didapatkan kesimpulan dan saran-saran yang diharapkan berguna bagi pengembangan alat yang telah dibuat.

Dari perancangan Penelitian yang telah dikerjakan ini dapat diambil kesimpulan:

1. Signal infrared yang dihasilkan lebih tahan terhadap nois dari luar, sehingga bila diterapkan dalam kondisi riil maka sistem dirasa sudah cukup handal.
2. Jangkauan infrared hanya sekitar 35meter saja, jika nantinya digunakan untuk meng-cover seluruh area pantai maka perlu dilakukan pemasangan sensor infrared di setiap gate.
3. Sistem yang dikembangkan hanya sebatas *prototype* saja, namun tidak menutup kemungkinan untuk di implementasikan secara riil, dengan catatan mengganti semua aktuator yang ada dengan skala yang lebih besar tentunya.

Saran

Dari hasil akhir dalam pembuatan alat ini ada beberapa hal yang dapat disarankan untuk penyempurnaan, yaitu :

1. Signal infrared dirasa masih kurang fokus pada satu titik tertentu sehingga objek yang dikenali sebatas pada objek dengan ukuran besar saja.

2. Signal keluaran masih berupa indikator yang sangat sederhana, nantinya dapat ditambah dengan indikator yang lebih bersifat komunikatif (dengan menggunakan suara pejaga pantai misalnya).
3. Bunyi buzzer dapat digantikan dengan bunyi sirine, sehingga dalam kondisi berbahaya maka antar semua pengunjung akan terjadi hubungan yang lebih komunikatif.

DAFTAR PUSTAKA

- Admin, 2012. “*LED (Light Emitting Dioda)*”. <http://elektronika-dasar.web.id/led-light-emitting-dioda/>. Diakses tanggal 2 Pebruari 2016.
- Admin, 2016. “*Pengertian Piezoelectric Buzzer dan Cara Kerjanya*”. <http://teknikelektronika.com/pengertian-piezoelectric-buzzer-cara-kerja-buzzer/>. Diakses tanggal 30 januari 2016.
- Budiharto, Widodo. 2010. “*Robotika Teori dan Implementasi*”. Andi. Yogyakarta
- Lingga, W. 2006. “*Belajar sendiri Pemrograman AVR ATmega8535*”. Andi Offset. Yogyakarta.
- Pratama, Reza. 2015. “*Pantai Bandengan, Pantai Cantik Berpasir Putih Dekat Pusat Kota Jepara*”. <http://www.yukpiknik.com/jawa-tengah/pantai-bandengan-jepara/>. Diakses tanggal 21 januari 2016.
- Putra, Agfianto Eko. 2010. “*Mudah Menguasai Pemrograman Mikrokontroler Atmel AVR menggunakan BASCOM-AVR*”. ELINS Universitas Gadjah Mada. Yogyakarta.
- Wikipedia. 2010. “*Inframerah*”. <http://www.wikipedia.com/>. Diakses tanggal 21 januari 2016.
- Purnomo, Eko. 2015. “*Prinsip Kerja Dioda Photo*”. <http://www.nulis-ilmu.com/2015/09/prinsip-kerja-dioda-photo.html>. Diakses tanggal 30 januari 2016.