

**S I S T E M P E N G I R I M A N P E S A N M E N G G U N A K A N M O D E M
W A V E C O M P A D A R O B O T P E N D E T E K S I T I T I K A P I
B E R B A S I S M I K R O K O N T R O L L E R**



L A P O R A N A K H I R

**D i s u s u n u n t u k M e n g a j u k a n J u d u l L a p o r a n A k h i r P e n d i d i k a n D i p l o m a I I I
J u r u s a n T e k n i k E l e k t r o P r o g r a m S t u d i T e k n i k E l e k t r o n i k a**

O leh :

A n g g a F e b r i a n s y a h

0 6 1 2 3 0 3 2 0 1 9 5

**P O L I T E K N I K N E G E R I S R I W I J A Y A
2 0 1 5**

**SISTEM PENGIRIMAN PESAN MENGGUNAKAN MODEM
WAVECOM PADA ROBOT PENDETEKSI TITIK API
BERBASIS MIKROKONTROLER**



LAPORAN AKHIR

**Disusun Sebagai Satu Syarat Menyelesaikan Pendidikan Diploma III Pada
Jurusan Teknik Elektro Program Studi Teknik Elektronika**

Oleh :

Angga Febriansyah

0612 3032 0195

Menyetujui,

Dosen Pembimbing I

Dosen Pembimbing II

**Ir. Iskandar Lutfi, M.T.
NIP. 19650129 199103 1 002**

**Masayu Anisah, S.T.,M.T.
NIP. 19701228 199303 2 001**

Mengetahui,

**Ketua Jurusan
Teknik Elektro**

**Ketua Program Studi
Teknik Elektronika**

**Ir. Ali Nurdin, M.T.
NIP. 19621207 199103 1 001**

**Yudi Wijanarko, S.T.,M.T.
NIP. 19670511 199203 1003**

PERNYATAAN KEASLIAN

Saya yang bertanda tangan dibawah ini :

Nama : Angga Febriansyah

NIM : 061230320195

Program Studi : Teknik Elektronika

Jurusan : Teknik Elektro

Menyalaskan dengan sesungguhnya bahwa Laporan Akhir yang telah saya buat ini
judul "**SISTEM PENGIRIMAN PESAN MENGGUNAKAN MODEM
WAVECOM PADA ROBOT PENDETEKSI API BERBASIS
MIKROKONTROLLER**" adalah benar hasil karya saya sendiri dan bukan
merupakan duplikasi. Serta tidak mengutip sebagian atau seluruhnya dari karya
orang lain, kecuali yang telah disebutkan sumbernya.

Palembang, September 2015

Penulis,

Angga Febriansyah

W O T T O

Kesuksesan Akan Datang Pada Mereka Yang
Berusaha Mendaratkanmu Bukan Pada Mereka
Yang Mengharapkanmu

Saya Persembahkan Kepada :

- ❖ Ibu dan Bapak serta saudara-saudara saya yang saya sayangi.
- ❖ Seluruh dosen politeknik negeri Sriwijaya, terutama dosen pembimbing saya.
- ❖ Teman-teman serta sahabat-sahabat saya khususnya di kelas 6 EA yang telah memberikan motivasi dan semangat kepada saya.
- ❖ Imamaterku Politeknik Negeri Sriwijaya.

A B S T R A K

S I S T E M P E N G I R I M A N P E S A N M E N G G U N A K A N M O D E M

W A V E C O M P A D A R O B O T P E N D E T E K S I A P I

B E R B A S I S M I K R O K O N T R O L L E R

(2015 : XV + 67 Halaman + Daftar Gambar + Daftar Tabel + Lampiran)

A N G G A F E B R I A N S Y A H

J U R U S A N T E K N I K E L E K T R O

P R O G R A M S T U D I T E K N I K E L E K T R O N I K A

P O L I T E K N I K N E G E R I S R I W I J A Y A

Laporan akhir ini menjelaskan tentang cara kerja Modem Wavecom sebagai sistem pengiriman pesan menggunakan komunikasi serial Max232 pada Robot Pendekksi Titik Api. Tujuan dan manfaat dari laporan akhir yang diharapkan adalah merancang, membuat, dan mengetahui kinerja alat dari robot pendekksi titik api berbasis mikrokontroller. Sebagai penghubung antara Modem Wavecom dan Mikrokontroller ATMega 8535, terdapat rangkaian Komunikasi Serial Max232. Komunikasi serial Max232 merupakan komunikasi data dengan pengiriman data secara satu per satu pada waktu tertentu. Sehingga komunikasi data serial hanya menggunakan dua kabel yaitu kabel data untuk pengiriman yang disebut *transmit* (TX) dan kabel data untuk penerimaan yang disebut *receive* (RX). ATMega 8535 digunakan sebagai pengolah data dari sensor suhu TPA81, jika suhu yang terbaca dibawah 40°C , maka robot akan terus bergerak menuju titik api, namun jika suhu yang terbaca diatas 40°C , maka robot akan berhenti dan mengirimkan pesan berupa SMS kepada operator.

Kata Kunci : komunikasi serial Max232, modem Wavecom, mikrokontroller ATMega 8535, Sensor Suhu TPA81.

A B S T R A C T

D E L I V E R Y M E S S A G E S Y S T E M U S I N G W A V E C O M M O D E M I N F L A M E D E T E C T O R R O B O T B A S E D O N M I C R O C O N T R O L L E R

(2015 : XV + 67 Pages + List of Tables + List of Figures + Attachment)

A N G G A F E B R I A N S Y A H

E L E C T R I C A L E N G I N E E R I N G D E P A R T E M E N T

E L E C T R O N I C E N G I N E E R I N G S T U D Y

P O L Y T E C H N I C S T A T E S R I W I J A Y A

This final report describes about a process of Wavecome Modem as delivery message system using serial communication Max232 in Flame Detector Robot. The purpose and benefits of the final report is expected to design, build, and knowing the performance of the flame detector robot based on microcontroller. As connector between the Wavecome Modem and the Microcontroller ATMega8535, be found the serial communication Max232 circuit. the Serial communication Max232 is data communication with data transmission a one by one data on particular time as of data serial communication only use two data cable for data transmission called transmit (TX), and data cable for receiver called receive (RX). ATMega 8535 is using to operate the data from the temperature sensor TPA81, if the temperature less than 40°C, the robot will move to find the flame point, but if the temperature more than 40°C, the robot will stop and send a message to operator.

K e y w o r d s : serial communication Max232, Wavecom modem, microcontroller ATMega 8535, temperature sensor TPA81

KATA PENGANTAR

Puji syukur penyusun panjatkan atas kehadiran Allah SWT yang telah melim pahkan rahmat serta karunia-Nya sehingga penyusun dapat menyelesaikan Laporan Akhir ini dengan baik.

Pada Laporan Akhir ini penulis mengangkat judul “Sisitem Pengiriman Pesan Menggunakan Modem Wavecom Pada Robot Pendekripsi Api Berbasis Mikrokontroller”. Laporan Akhir ini disusun untuk memenuhi syarat menyelesaikan Pendidikan Diploma III Jurusan Teknik Elektro Program Studi Teknik Elektronika.

Mengingat Keterbatasan waktu, penulis menyadari bahwa isi Laporan Akhir ini masih memerlukan penyempurnaan, oleh karena itu penulis mengharapkan masukkan dan saran yang sifatnya membangun dari berbagai pihak.

Pada kesempatan ini penulis mengucapkan terima kasih kepada semua pihak yang telah banyak membantu sehingga Laporan Akhir ini dapat diselesaikan dengan baik. Ucapan terima kasih ini penulis khususkan kepada :

1. Bapak RD Kusumanto, S.T.,M.M., selaku Direktur Politeknik Negeri Sriwijaya.
2. Bapak Ir. Ali Nurdin, M.T., selaku Ketua Jurusan Teknik Elektro Politeknik Negeri Sriwijaya.
3. Bapak Ir. Siswandi, M.T., selaku Sekretaris Jurusan Teknik Elektro Politeknik Negeri Sriwijaya.
4. Bapak Yudi Wijanarko, S.T.,M.T., selaku Ketua Program Studi Teknik Elektronika.
5. Bapak Ir. Iskandar Lutfi, M.T. selaku Pembimbing I
6. Ibu Masayu Anisah, S.T., M.T. selaku Pembimbing II
7. Selaku Dosen dan Staf-staf pada Teknik Elektronika Politeknik Negeri Sriwijaya.

8. Kedua orangtua yang selalu memberi motivasi, mendukung, dan memberi semangat dalam menyelesaikan laporan akhir ini.

9. Fachtur Rahman dan Iwan Tridianto sebagai rekan satu kelompok Laporan Akhir (LA) yang telah bekerja keras bersama-sama.

10. Teman – teman seperjuangan Duta Inti Prana, M Dirgantara CP, M Dedi Anugrah, Zulian Pratama yang selalu mendukung, membantu dan berjuang bersama-sama dalam menyelesaikan laporan akhir ini.

Penulis menyadari bahwa dalam penyusunan Laporan Akhir ini masih terdapat kekurangan dan kekeliruan, baik mengenai isi maupun cara penulisan. Untuk itu penulis sangat mengharapkan saran dan kritik yang bersifat membangun.

Akhir kata penulis mengharapkan semoga Laporan Akhir ini dapat bermanfaat bagi semua dan semoga segala bantuan serta bimbingan yang penulis dapatkan selama ini mendapat rahmat dan ridho dari Allah SWT, Amien.

Palembang, September

2015

Penulis

D A F T A R I S I

H a l a m a n

| | |
|---|------|
| H A L A M A N J U D U L | i |
| H A L A M A N P E N G E S A H A N | ii |
| P E R N Y A T A A N K E A S L I A N | iii |
| M O T T O | iv |
| A B S T R A K | v |
| K A T A P E N G A N T A R | vii |
| D A F T A R I S I | ix |
| D A F T A R G A M B A R | xiii |
| D A F T A R T A B E L | xv |
| D A F T A R L A M P I R A N | xvi |

B A B 1 P E N D A H U L U A N

| | |
|---|---|
| 1.1 L a t a r B e l a k a n g | 1 |
| 1.2 P e r u m u s a n M a s a l a h | 2 |
| 1.3 B a t a s a n M a s a l a h | 2 |
| 1.4 T u j u a n d a n M a n f a a t | 3 |
| 1.4.1 T u j u a n | 3 |
| 1.4.2 M a n f a a t | 3 |
| 1.5 M e t o d o l o g i p e n u l i s a n | 3 |
| 1.6 S i s t e m a t i k a P e n u l i s a n | 4 |

B A B I I T I N J A U A N P U S T A K A

| | |
|--|----|
| 2.1 Sensor Ultrasonik | 5 |
| 2.1.1 Sensor Ultrasonik SRF04 | 7 |
| 2.1.2 Prinsip Kerja Sensor Ultrasonik SRF04 | 9 |
| 2.2 Sensor Thermal Array TPA81 | 10 |
| 2.3 Mikrokontroller | 13 |
| 2.3.1 Bagian – Bagian Mikrokontroller | 13 |
| 2.3.1.1 Diagram Blok Mikrokontroller Atmel MCS51 | 14 |
| 2.3.1.2 Konstruksi Pin Mikrokontroller Atmel MCS51 | 15 |
| 2.3.2 Mikrokontroller Keluarga AVR | 15 |
| 2.3.2.2 I/O Sebagai Tipe Memori | 16 |
| 2.3.2.3 Register Kontrol dan Status Internal..... | 16 |
| 2.3.2.4 Peta Memori..... | 18 |
| 2.3.3 Mikrokontroller Keluarga MC68HC11 | 19 |
| 2.3.4 Mikrokontroller Keluarga AVR | 19 |
| 2.4 Mikrokontroller ATMega8535 | 20 |
| 2.4.1 Arsitektur ATMega8535 | 21 |
| 2.4.2 Konfigurasi dan Fungsi Pin ATMega8535 | 23 |
| 2.4.3 Konstruksi Memori ATMega8535 | 26 |
| 2.5 Modem Wavecom | 27 |
| 2.5.1 Komunikasi Serial Modem Wavecom | 29 |
| 2.7 LCD | 30 |
| 2.8 IC L293D | 32 |
| 2.9 Motor DC | 34 |
| 2.9.1 Prinsip Kerja Motor DC | 35 |

B A B I I I R A N C A N G B A N G U N A L A T

| | |
|---|-----|
| 3.1 Perancangan dan Tahap – Tahap Perancangan | 3 6 |
| 3.2 Blok Diagram | 3 7 |
| 3.3 Flow chart | 3 9 |
| 3.4 Perancangan Alat | 4 0 |
| 3.4.1 Perancangan Elektronik | 4 0 |
| 3.4.1.1 Rangkaian Mikrokontroller ATMega8535 | 4 0 |
| 3.4.1.2 Rangkaian Max 232 | 4 2 |
| 3.4.1.3 Rangkaian LCD | 4 3 |
| 3.4.1.4 Rangkaian Keseluruhan Robot Pendekripsi API | 4 4 |
| 3.4.2 Proses Perancangan PCB | 4 5 |
| 3.4.2.1 Pembuatan Layout PCB | 4 5 |
| 3.4.2.2 Proses Pengolahan PCB | 4 5 |
| 3.4.2.3 Perakitan Komponen | 4 6 |
| 3.4.3 Perancangan Mekanik | 4 6 |
| 3.5 Prinsip Kerja Alat | 4 9 |

B A B I V P E M B A H A S A N

| | |
|--|-----|
| 4.1 Tujuan Pengukuran | 5 0 |
| 4.2 Alat dan Bahan Pengukuran | 5 0 |
| 4.3 Langkah – Langkah Pengukuran | 5 0 |
| 4.4 Titik Pengukuran | 5 1 |
| 4.5 Data Hasil Pengukuran | 5 2 |
| 4.6 Analisa | 5 4 |

B A B V K E S I M P U L A N D A N S A R A N

| | |
|----------------------|----|
| 5.1 Kesimpulan | 56 |
| 5.2 Saran | 56 |

D A F T A R P U S T A K A

L A M P I R A N

D A F T A R G A M B A R

H a l a m a n

| | | |
|---------------------|---|-----|
| G a m b a r 2 . 1 | S e n s o r U l r a s o n i k | 6 |
| G a m b a r 2 . 2 | K o n f i g u r a s i P i n S e n s o r U l r a s o n i k S R F 0 4 | 6 |
| G a m b a r 2 . 3 | K o n e k s i p a d a S e n s o r U l r a s o n i k S R F 0 4 | 8 |
| G a m b a r 2 . 4 | T i m i n g D i a g r a m S e n s o r U l r a s o n i k S R F 0 4 | 9 |
| G a m b a r 2 . 5 | P e r b a n d i n g a n S u d u t P a n t u l S R F 0 4 | 1 0 |
| G a m b a r 2 . 6 | M o d u l e S e n s o r T h e r m a l A r r a y T P A 8 1 | 1 1 |
| G a m b a r 2 . 7 | S u d u t S e n s o r T h e r m a l A r r a y T P A 8 1 | 1 1 |
| G a m b a r 2 . 8 | K o n f i g u r a s i P i n T P A 8 1 | 1 2 |
| G a m b a r 2 . 9 | D i a g r a m B l o k M i k r o k o n t r o l l e r A t m e l M C S 5 1 | 1 4 |
| G a m b a r 2 . 1 0 | K o n s t r u k s i P i n M i k r ok o n t r o l l e r A t m e l M C S 5 1 | 1 5 |
| G a m b a r 2 . 1 1 | R a n g k a i a n E k u i v a l e n d a r i s a t u b i t R A M M C 6 8 H C 0 5 | 1 6 |
| G a m b a r 2 . 1 2 | R a n g k a i a n R e g i s t e r K o n t r o l d a n S t a t u s M C 6 8 H C 0 5 | 1 8 |
| G a m b a r 2 . 1 3 | B l o k D i a g r a m F u n g s i o n a l A T M e g a 8 5 3 5 | 2 1 |
| G a m b a r 2 . 1 4 | K o n f i g u r a s i P i n A T M e g a 8 5 3 5 | 2 3 |
| G a m b a r 2 . 1 5 | M o d e m W a v e c o m F a s t r a c k T y p e M 1 3 0 6 B | 2 7 |
| G a m b a r 2 . 1 6 | K o n f i g u r a s i P o r t D a t a M o d e m W a v e c o m M 1 3 0 6 B | 3 0 |
| G a m b a r 2 . 1 7 | L C D 1 6 x 2 | 3 1 |
| G a m b a r 2 . 1 8 | K o n f i g u r a s i P i n L 2 9 3 D | 3 3 |
| G a m b a r 2 . 1 9 | M o t o r D C | 3 4 |
| G a m b a r 3 . 1 | B l o k D i a g r a m R o b o t P e n d e t e k s i A p i | 3 7 |
| G a m b a r 3 . 2 | F l o w c h a r t R o b o t P e n d e t e k s i A p i | 3 9 |
| G a m b a r 3 . 3 | R a n g k a i a n M i k r ok o n t r o l l e r A T M e g a 8 5 3 5 | 4 1 |
| G a m b a r 3 . 4 | L a y o u t R a n g k a i a n M i k r ok o n t r o l l e r A T M e g a 8 5 3 5 | 4 1 |
| G a m b a r 3 . 5 | R a n g k a i a n M a x 2 3 2 | 4 2 |
| G a m b a r 3 . 6 | L a y o u t R a n g k a i a n M a x 2 3 2 | 4 2 |
| G a m b a r 3 . 7 | R a n g k a i a n L C D | 4 3 |
| G a m b a r 3 . 8 | L a y o u t R a n g k a i a n L C D | 4 3 |
| G a m b a r 3 . 9 | R a n g k a i a n K e s e l u r u h a n R o b o t P e n d e t e k s i A p i | 4 4 |

| | |
|--|-----|
| G a m b a r 3 .1 0 D e s a i n R o b o t T a m p a k D e p a n | 4 7 |
| G a m b a r 3 .1 1 D e s a i n R o b o t T a m p a k B e l a k a n g | 4 8 |
| G a m b a r 3 .1 2 D e s a i n R o b o t T a m p a k S a m p i n g | 4 8 |
| G a m b a r 3 .1 3 D e s a i n A p i T a m p a k A t a s d a n B a w a h | 4 8 |
| G a m b a r 4 .1 T i t i k P e n g u k u r a n | 5 1 |
| G a m b a r 4 .2 H a s i l P e n g i r i m a n P e s a n d a r i M o d e m W a v e c o m | 5 3 |

D A F T A R T A B E L

Halaman

| | | |
|-----------|------------------------------|----|
| Tabel 2.1 | Register Data TPA 81 | 12 |
| Tabel 2.2 | Fungsi Pin Pada Port A | 24 |
| Tabel 2.3 | Fungsi Pin Pada Port B | 24 |
| Tabel 2.4 | Fungsi Pin Pada Port C | 25 |
| Tabel 2.5 | Fungsi Pin Pada Port D | 25 |
| Tabel 2.6 | Fungsi Pin Pada LCD | 32 |
| Tabel 2.7 | Fungsi Pin L293D | 33 |
| Tabel 4.1 | Data Hasil Pengukuran | 51 |

D A F T A R L A M P I R A N

L a m p i r a n A . S u r a t R e k o m e n d a s i

L a m p i r a n B . L e m b a r K o n s u l t a s i P e m b i m b i n g I

L a m p i r a n C . L e m b a r K o n s u l t a s i P e m b i m b i n g II

L a m p i r a n D . S u r a t K e s e p a k a t a n B i m b i n g a n L A P e m b i m b i n g I

L a m p i r a n E . S u r a t K e s e p a k a t a n B i m b i n g a n L A P e m b i m b i n g II

L a m p i r a n F . D a t a s h e e t M i k r o k o n t r o l l e r A T M e g a 8 5 3 5

L a m p i r a n G . D a t a s h e e t M o d e m W a v e c o m e

L a m p i r a n H . L e m b a r R e v i s i