

SISTEM PENJEJAKAN LETAK KENDARAAN BERMOTOR DENGAN MENGGUNAKAN MMS

Chendy Martika Jaya / 0522134

Jurusang Teknik Elektro, Fakultas Teknik, Universitas Kristen Maranatha,
Jl. Prof.Drg.Suria Sumantri, MPH no.65, Bandung, Indonesia.

email : chend_cell@yahoo.com

ABSTRAK

Kendaraan bermotor yang semakin lama semakin banyak menyebabkan lalu lintas yang semakin padat. Kepadatan tersebut menyebabkan kemacetan yang sangat mengganggu dan merepotkan. Pemilihan jalan harus semakin hati-hati agar tidak terjebak dalam kepadatan lalulintas. Untuk itu dengan menggunakan “Sistem Penjejakkan Letak Kendaraan Bermotor dengan Menggunakan MMS” diharapkan para pengguna jalan dapat memilih jalan yang terbaik .

Pada Tugas Akhir ini dibuat sebuah sistem yang dapat mengamati letak kendaraan bermotor berbasis mikrokontroler AT Mega 16 dimana piranti ini menggunakan dua buah sensor, yaitu sensor Potensiometer dan Odometer digital. Selain dapat mendeteksi letak kendaraan bermotor, sistem dapat juga mengirimkan data berupa gambar letak terakhir kendaraan bermotor dengan menggunakan layanan MMS (*Multimedia Message Service*).

Hasil akhir dari tugas akhir ini, sistem dapat menunjukan pergerakan dari letak kendaraan bermotor dan jalur yang dilalui. Pergerakan diwakili oleh titik-titik yang diupdate setiap detik dari sinyal pulsa yang dikirimkan lewat microcontroller.

Kata Kunci : Microcontroller, Odometer digital, Potensiometer, MMS, Active Expert

TRACING SYSTEM FOR VEHICLES POSITION USING MMS

Chendy Martika Jaya / 0522134

Electrical Engineering, Maranatha Christian University,
Jl. Prof.Drg.Suria Sumantri, MPH no.65, Bandung, Indonesia.

email : chend_cell@yahoo.com

ABSTRACT

Motor vehicles are more and more traffic causing more crowd in the road. Density is causing congestion very disturbing and troublesome. The selection path to the more careful not to get stuck in traffic density. For that by using the “Tracing System for Vehicles Position Using MMS” expected the road users can choose the best path so as to reach the goal safely and quickly as possible

In this final project created a system that can observe the location of motor vehicle based on Microcontroller AT Mega 16 in which this device uses two sensors, sensors Potentiometer and Digital Odometer. In addition to detect the location of a motor vehicle, the system can also transmit the location of the last picture of motor vehicles using the MMS service (Multimedia Message Service). With all the above uses, motor vehicle users are expected to be more easy to find a way as effectively as possible.

The end result of this final task, the system can show where the movement of motor vehicles and traveled path. Movement represented by the dots which is updated every second of the pulse signal transmitted through the microcontroller.

Key Word : Microcontroller, Odometer digital, Potensiometer, MMS, Active Expert

DAFTAR ISI

	Halaman
ABSTRAK.....	i
ABSTRACT.....	ii
KATA PENGANTAR.....	iii
DAFTAR ISI.....	v
DAFTAR TABEL.....	viii
DAFTAR GAMBAR.....	ix
I BAB I PENDAHULUAN.....	1
II.1. Latar Belakang Masalah.....	1
II.2. Perumusan Masalah.....	2
II.3. Tujuan.....	2
II.4. Pembatasan Masalah.....	2
II.5. Sistematika Penulisan.....	3
II BAB II LANDASAN TEORI.....	4
II.1. Mikrokontroller.....	4
II.1.1 Pengenalan Mikrokontroler AT Mega 16.....	4
II.1.2 Fitur ATMega16.....	6
II.1.3 Konfigurasi Pin ATMega16.....	7
II.1.4 Blok Diagram ATMega16.....	10
II.1.5 General Purpose Register AVR.....	11
II.1.6 Peta Memori AVR ATMega16.....	11
II.1.7 PWM (Pulse Width Modulation) ATMega 16.....	13
II.1.8 Pin Input/Output ATMega16.....	15
II.1.9 I2C (Inter-Integrated Circuit) ATmega16	16
II.1.10 USART ATMega 16.....	16

II.2	Messaging Service.....	17
II.2.1	Multimedia Message Service (MMS).....	18
II.2.1.1	Perangkat yang Mendukung MMS	19
II.2.1.2	Arsitektur dan Elemen Pembangunan MMS.....	19
II.2.1.3	Cara kerja MMS.....	20
II.3	Sensor.....	21
II.3.1	Odometer Digital	21
II.3.1.1	Cara Kerja Odometer Digital.....	22
II.3.2	Potensiometer.....	23
II.3.2.1	Konstruksi potensiometer	24
II.4	Visual Basic.....	25
II.4.1	Pengenalan Visual Basic	25
II.4.1.1	IDE Visual Basic	25
II.4.1.2	Menjalankan Visual Basic.....	26
II.4.1.2.1	Memilih jenis Project	26
II.4.1.2.2	Jendela IDE	26
II.4.1.2.3	Toolbox	28
II.4.1.2.4.	Mengatur Lingkungan Kerja Visual Basic	30
II.4.1.3	Bahasa Visual Basic Application	30
II.4.1.3.1	Type Variabel	30
II.4.1.3.2	Operator Pada Visual Basic dan urutan operasinya	32
II.4.1.3.2.1	Deklarasi Variabel	32
II.5	Konektor dan Jenis RS232	33

III. BAB III PERANCANGAN DAN REALISASI.....	35
III.1. Perancangan dan Realisasi Perangkat Keras.....	36
III.1.1. Rangkaian <i>Interfacing Input/Output</i> Mikrokontroler	36
III.1.2. Rangkaian Sensor Potensiometer	37
III.1.3. Rangkaian Sensor Odometer Digital	37
III.1.4. Rangkaian <i>Interface Serial Port</i>	38
III.1.5. Rangkaian <i>Skematik</i> Sistem Penjejakan Letak Kendaraan Bermotor Dengan Menggunakan MMS	39
III.2. Perancangan dan Realisasi Perangkat Lunak	40
III.2.1. Diagram Alir Mikrokontroler ATMega 16.....	41
III.2.2. Diagram Alir Visual Basic	49
III.3 Koneksi Antara Handphone dan Laptop sebagai MMS gateway ...	48
III.3.1 Instalasi Driver Handphone	48
III.3.2 Instalasi <i>Software ActiveXpert SMS & MMS Toolkit 5.2</i>	50
III.3.3 Penambahan <i>type library</i> pada Microsoft® Visual Basic 6.0.....	51
IV. BAB IV DATA PENGAMATAN DAN ANALISA.....	53
IV.1 Pengujian Perangkat Keras	53
IV.1.1 Pengujian Power Supply.....	53
IV.1.2 Pengujian Tegangan Serial Port.....	54
IV.1.3 Pengujian Optocoupler Odometer Digital	54
IV.1.4 Pengujian potensiometer.....	54
IV.2 Pengujian Perangkat Lunak	56
IV.2.1 Pengujian Kecepatan	57
IV.3 Pengujian Data Perjalanan Mobil	58
IV.3.1 Pengujian Jarak dan Kecepatan pada Perjalanan Mobil.....	58
IV.3.2 Pengujian Pengiriman MMS	61

IV.3.3 Perangkat yang Dibutuhkan dalam Pengujian Perjalanan Mobil.....	63
V. BAB V KESIMPULAN DAN SARAN.....	60
V.1 Kesimpulan.....	64
V.2 Saran.....	64
DAFTAR PUSTAKA.....	65

LAMPIRAN A Daftar Foto Sistem

LAMPIRAN B Daftar Program Mikrokontroler

LAMPIRAN C Daftar Program Visual Basic 6.0

LAMPIRAN D Data Sheet

Daftar Tabel

	Halaman
1. Tabel 2.1 Jenis Mikrokontroler AVR	5
2. Tabel 2.2 Fungsi Khusus Port B.....	8
3. Tabel 2.3 Fungsi Khusus Port C.....	9
4. Tabel 2.4 Fungsi Khusus Port D.....	9
5. Tabel 2.5 Konfigurasi Port ATMega16.....	15
6. Tabel 2.6 Jenis Operating Mode	18
7. Tabel 2.7 Tabel Type data,.....	31
8. Tabel 2.8 Operator pada Visual Basic dan urutan operasi dari atas ke bawah.....	32
9. Tabel 2.9. Keyword pada deklarasi variabel	33
10. Tabel 2.10 Jenis Sinyal RS232.....	34
11. Tabel 3.1 Besaran tegangan tiap pulsa.....	37
12. Tabel 4.1 Arus Daya Sistem.....	53
13. Tabel 4.2 Pengukuran Tegangan TX dan RX.....	54
14. Tabel 4.3 Pengukuran Tegangan Optocoupler	54
15. Tabel 4.4 Perbandingan Sudut Potensiometer	55
16. Tabel 4.5 Perbandingan Jarak pada Tampilan Laptop	57
17. Tabel 4.6 Perbandingan Kecepatan dan Pulsa	58
18. Tabel 4.7 Tabel Pergerakan Perjalanan Mobil	59
19. Tabel 4.8 Pengiriman MMS	61

Daftar Gambar

	Halaman
1. Gambar 2.1. Alur Program Codevision.....	6
2. Gambar 2.2. Konfigurasi pin ATMega 16.....	7
3. Gambar 2.3. Blok Diagram ATMega16.....	10
4. Gambar 2.4. General purpose ATMega 16.....	11
5. Gambar 2.5. Pemetaan Memori ATMega16.....	12
6. Gambar 2.6. Pemetaan data Memori ATMega 16.....	13
7. Gambar 2.7. Phase and Frequency correct PWM.....	14
8. Gambar 2.8. Gambaran Modul TWI Keseluruhan.....	16
9. Gambar 2.9. Blok USART	17
10. Gambar 2.10 Pengiriman dan Penerimaan MMS	19
11. Gambar 2.11 Arsitektur MMS Secara Umum	20
12. Gambar 2.12 Piringan Odometer	22
13. Gambar 2.13 Skematik Optocoupler	23
14. Gambar 2.14 Potensiometer yang sering digunakan	23
15. Gambar 2.15 Konstruksi Potensiometer	24
16. Gambar 2.16 Dialog Box New Project	26
17. Gambar 2.17 IDE Visual Basic Dengan Jendela terbuka	27
18. Gambar 2.18 Toolbox Visual Basic 6.....	28
19. Gambar 3.1. Diagram Blok Sistem Penjejakkan Letak Kendaraan Bermotor dengan Menggunakan MMS.....	35
20. Gambar 3.2. Rangkaian Sensor Potensiometer.....	37
21. Gambar 3.3. Blok Diagram Odometer Digital	38
22. Gambar 3.4. Bentuk dan Penjelasan Serial Port.....	38
23. Gambar 3.5. Rangkaian Interface Serial Port RS232.....	39
24. Gambar 3.6. Rangkaian Skematik Sistem Penjejakkan Letak Kendaraan Bermotor dengan Menggunakan MMS.....	40
25. Gambar 3.7. Diagram Alir Mikrokontroler ATMega 16.....	41

26. Gambar 3.8 Subroutine Proses Identifikasi Odometer.....	42
27. Gambar 3.9. Subroutine Proses Potensiometer.....	43
28. Gambar 3.10. Diagram Alir Visual Basic	45
29. Gambar 3.11. Subroutine Baca Pergerakan Mobil.....	46
30. Gambar 3.12. Subroutine Baca Arah.....	47
31. Gambar 3.13. Instalasi PC-suite Sony Ericson.....	49
32. Gambar 3.14. Daftar modem yang terdapat pada sistem operasi.....	50
33. Gambar 3.15. Instalasi Program Active Expert MMS toolkit.....	51
34. Gambar 3.16. Penambahan Type Library pada Visual Basic 6.0.....	52
35. Gambar 4.1. Tampilan Pemetaan Sistem pada Visual Basic.....	56
36. Gambar 4.2 Jarak Mobil dan Pulsa yang ditempuh	57
37. Gambar 4.3 Pergerakan Perjalanan Mobil	58
38. Gambar 4.4. Grafik Sudut Pergerakan Mobil	60
39. Gambar 4.5 Grafik Kecepatan Pergerakan Mobil	61
40. Gambar 4.6 Menu Pengiriman MMS pada Interface VB	62
41. Gambar 4.7 Tampilan MMS pada handphone penerima.....	62
42. Gambar 4.8 Perangkat Sistem Penjejakan Letak Kendaraan bermotor Dengan Menggunakan MMS	63