

TUGAS AKHIR

Alat Bantu Tunanetra Dalam Berjalan

Bebasis Arduino Nano

Diajukan guna melengkapi sebagian syarat

Dalam mencapai gelar sarjana strata satu (S1)



PROGRAM STUDI TEKNIK ELEKTRO

FAKULTAS TEKNIK

UNIVERSITAS MERCU BUANA

2016

LEMBAR PENGESAHAN
ALAT BANTU TUNA NETRA BERBASIS ARDUINO

NANO



Disusun Oleh :

RAMDHANU SYARIF HIDAYATULLAH

41412010008

Disetujui dan disahkan oleh :

Dosen Pembimbing Tugas Akhir,

UNIVERSITAS

MERCU BUANA

Mengetahui,

Koordinator Tugas Akhir/

Kepala Program Studi Teknik Elektro


(Ir. Yudhi Gunardi, MT.)

LEMBAR PERNYATAAN

Yang bertanda tangan di bawah ini,

Nama : Ramdhanu syarif hidayatullah

NIM : 41412010008

Program Studi : Teknik Elektro

Fakultas : Teknik

Judul : Alat bantu Tuna Netra berbasis Arduino Nano

Dengan ini menyatakan bahwa hasil penulisan Skripsi yang telah saya buat ini merupakan hasil karya sendiri dan benar keasliannya. Apabila ternyata di kemudian hari penulisan Skripsi ini merupakan hasil plagiat atau penjiplakan terhadap karya orang lain, maka saya bersedia untuk mempertanggungjawabkan sesuai dengan aturan tata tertib di Universitas Mercu Buana.

Demikian, pernyataan ini saya buat dalam keadaan sadar dan tanpa ada paksaan dari pihak manapun.

Jakarta, Juni 2016

Penulis



KATA PENGANTAR

Alhamdulillahi Robbil 'Alamin. Puji syukur kehadirat Allah subhanahu wa ta'ala yang telah melimpahkan rahmat, hidayah, serta bimbingan-Nya. Shalawat dan salam semoga tercurahkan kepada Nabi Muhammad Sholallahu 'alaihi wa sallam. akhirnya, penulis dapat menyelesaikan penelitian tugas akhir yang berjudul “ Alat bantu Tuna Netra berbasis Arduino Nano” ini.

Semoga apa yang penulis selesikan ini baik untuk kedepannya, penulis juga mengucapkan banyak terima kasih khusunya kepada semua pihak yang telah membantu memberikan dorongan motivasi dan semngat kepada penulis untuk menyelesaikan Tugas Akhir ini.

Jakarta, 14 juni 2016



DAFTAR ISI

LEMBARAN PENGESAHAN	ii
LEMBARAN PERNYATAAN.....	iii
ABSTRAK	iv
KATA PENGANTAR	v
DARTAR ISI.....	vi
DAFTAR TABEL	ix
DAFTAR GAMBAR	x
BAB I	
PENDAHULUAN	1
1.1. Latar Belakang	1
1.2. Perumusan Masalah	2
1.3. Tujuan	2
1.4. Luaran Yang Diharapkan.....	2
1.5. Batasan Masalah.....	3
1.6. Metode Penulisan	3
1.7. Sistematika Penulisan	4
BAB II	
LANDASAN TEORI.....	5
2.1. Penelitian Sebelumnya	5
2.2. Pengertian Arduino.....	6
2.2.1. Arduino Nano	6
2.2.2 Spesifikasi Arduino Nano	8

2.2.3. Daya.....	9
2.2.4. Memori	9
2.2.5. Input dan Output.....	10
2.2.6. komunikasi.....	11
2.2.7. Pemograman Arduino Nano	12
2.3. ISD1820.....	13
2.3.1. Ciri – ciri	13
2.3.2. Spesifikasi.....	14
2.3.3. Deskripsi	15
2.4. Senseor Jarak Ultrasonik HC- SRF04	17
2.4.1. Prinsip Kerja Sensor Jarak HC- SR04.....	18
BAB III	
PERANCANGAN SISTEM.....	20
3.1. Perancangan Flowchart.....	20
3.2. Block Diagram dari konfigurasi sistem	22
3.3. Persiapan perancangan dan pembuatan alat.....	23
3.4. Perancangan dan pembuatan sisi hardware	24
3.4.1. Perancangan sensor ultrasonik SR04.....	25
3.4.2. Perancangan mikrokontroler	26
3.4.3. Perancangan ISD1820 terhadap sensor ultrasonik SRF04	26
3.4.4. Rangkaian Regulator	27
3.4.5. Hasil perancangan keseluruhan.....	28
3.5. Perancangan dan pembuatan sisi software.....	28
3.6. Pembuatan program menggunakan Arduino IDE	29

BAB IV

PENGUJIAN DAN ANALISA ALAT	30
4.1. Pengujian dan analisa sensor jarak.....	30
4.1.1. Pengujian dan analisa sensor jarak dengan penggaris terhadap benda beraturan	31
4.1.2. Pengujian dan analisa sensor jarak dengan penggaris terhadap benda tak beraturan	33
4.2. Pengujian dan analisa alat secara keseluruhan.....	37

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN	42
5.1. Kesimpulan	42
5.2. Saran	42

Daftar Pustaka



DAFTAR TABEL

Tabel 3.1. Bahan sisi Hardware	24
Tabel 3.2. Bahan sisi Software	24
Tabel 4.1. Pengukuran Jarak benda terhadap sensor.....	32
Tabel 4.2. Pengujian Terhadap benda yang berbeda.....	34
Tabel 4.3. Pengujian Alat untuk keseluruhan sistem	41



DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1.	Skema rangkaian Arduino Nano	7
Gambar 2.2.	Konfigurasi pin pada board Arduino Nano	8
Gambar 2.3.	ISD1820.....	14
Gambar 2.4.	Sensor Jarak Ultrasonik HC-SR04.....	17
Gambar 2.5.	Diagram Waktu Sensor Jarak Ultrasonik HC-SR04	18
Gambar 2.6.	Prinsip Kerja Sensor HC-SR04.....	19
Gambar 3.1.	Perancangan flowchart	21
Gambar 3.2.	Blok diagram system.....	22
Gambar 3.3.	Perancangan sensor SRF04	25
Gambar 3.4.	Rangkaian mikrokontroler	26
Gambar 3.5.	Perancangan ISD1820 terhadap sensor SRF04	27
Gambar 3.6.	Rangkaian Regulator.....	27
Gambar 3.7.	Hasil perancangan keseluruhan	28
Gambar 3.8.	Program Arduino.....	29
Gambar 4.1.	Skema Pengujian Sensor Jarak	31
Gambar 4.2.	Skema Pengujian Sensor Jarak dengan benda yang berbeda ...	33
Gambar 4.3.	Skema pengujian alat untuk keseluruhan sistem	37
Gambar 4.4.	Ilustrasi cara menggunakan alat pada user	38
Gambar 4.5.	Ilustrasi cara menggunakan alat pada user saat mendeksi dinding kanan	39
Gambar 4.6.	Ilustrasi cara menggunakan alat pada user saat mendeksi halangan yang ada dikiri	39

Gambar 4.7. Ilustrasi cara menggunakan alat pada user saat mendekati dinding
didepan 41

