



**RANCANG BANGUN SISTEM PENGUKURAN TINGGI
MUKA AIR (TMA) PADA SALURAN TERBUKA
BERBASIS SENSOR ULTRASONIK**

SKRIPSI

Oleh:

**HENDRA KUSUMA
NIM 011810201007**

**JURUSAN FISIKA
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM
UNIVERSITAS JEMBER
2008**



**RANCANG BANGUN SISTEM PENGUKURAN TINGGI
MUKA AIR (TMA) PADA SALURAN TERBUKA
BERBASIS SENSOR ULTRASONIK**

SKRIPSI

diajukan guna melengkapi tugas akhir dan memenuhi salah satu syarat
untuk menyelesaikan Program Studi Fisika (S1)
dan mencapai gelar Sarjana Sains

Oleh:

**HENDRA KUSUMA
NIM 011810201007**

**JURUSAN FISIKA
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM
UNIVERSITAS JEMBER
2008**

RINGKASAN

Rancang Bangun Sistem Pengukuran Tinggi Muka Air (TMA) Pada Saluran Terbuka Berbasis Sensor Ultrasonik; Hendra Kusuma, 011810201007; 2008; 31 halaman; Jurusan Fisika Fakultas Matematika dan Ilmu Pengetahuan Alam Universitas Jember.

Pengukuran TMA sering kali masih dilakukan secara konvensional dengan menggunakan meteran atau pelampung. Metode pengukuran aliran dan TMA pada saluran terbuka (saluran irigasi atau sungai), yang umum dipakai di Indonesia adalah dengan menggunakan pelampung dan *counter-balance*. Dengan sistem ini, waktu yang dibutuhkan sejak proses pencacahan sampai data dapat diinterpretasikan menjadi informasi yang berguna bagi para pengambil keputusan masih relatif lama. Alternatif pemecahan masalah tersebut adalah dengan mengembangkan suatu sistem telemetering data yang didukung oleh seperangkat alat ukur digital, sehingga secara otomatis mampu memberikan informasi tentang status variabel terkait dengan fenomena alam tersebut. Sistem ini diharapkan mampu memberikan informasi yang cepat, akurat dan tepat, yang berguna untuk membantu proses pengambilan keputusan. Sistem digital tersebut yang sudah banyak dikembangkan adalah menggunakan prinsip ultrasonik.

Penelitian ini bertujuan untuk mengembangkan desain sistem digital untuk pengukuran tinggi muka air pada saluran terbuka berbasis sensor ultrasonik dengan menggunakan mikrokontroler AT89S52.

Penelitian ini dilakukan di Laboratorium Elektronika dan Instrumentasi Jurusan Fisika Fakultas Matematika dan Ilmu Pengetahuan Alam Universitas Jember pada bulan April sampai November tahun 2008.

Penelitian ini diawali dengan menyusun perlengkapan penelitian. Pertama dimulai dengan menggambar rangkaian mikrokontroler dan LCD yang akan digunakan untuk PCB, sedangkan untuk modul sensor telah siap pakai. Kemudian dilanjutkan dengan memasang komponen elektronik pada PCB, sehingga terwujud sebuah alat pengukur TMA.

Rangkaian mikrokontroler dan LCD digambar menggunakan *software* ExpressPCB sedangkan penulisan program mikrokontroler menggunakan BASCOM-8051[©] dan untuk mendownload program ke mikrokontroler menggunakan ISP-Flash Programmer.

Dari hasil kalibrasi didapatkan persamaan $y = 0,0173x$, dimana y adalah jarak dan x adalah timer0 pada mikrokontroler. Persamaan linier ini yang digunakan untuk perhitungan yang disimpan di dalam mikrokontroler.

Pengujian alat dilakukan pada ketinggian 200 cm dan 100 cm dengan pengulangan sebanyak tiga kali pada bak air dengan kedalaman 70 cm. Sampel diambil mulai dari kedalaman 20 cm sampai kedalaman 65 cm dengan selisih kedalaman 5 cm.

Dari hasil penelitian untuk ketinggian 200 cm ketelitian alat terendah pada TMA 30 cm dengan ketelitian alat 99,40% dan ketelitian tertinggi pada TMA 35 cm dengan ketelitian alat 99,91%. Rata-rata ketelitian alat adalah 99,67%. Sementara untuk ketinggian 100 cm ketelitian alat terendah pada TMA 20 cm dengan ketelitian alat 98,99% dan ketelitian tertinggi pada TMA 50 cm dengan ketelitian alat 99,90%. Rata-rata ketelitian alat adalah 99,55%.

Dari data yang didapatkan dapat disimpulkan semakin jauh jarak alat ukur dengan permukaan semakin besar kesalahan pengukuran dan pengukuran terbaik didapatkan pada ketinggian 200 cm dari dasar.

DAFTAR ISI

	Halaman
HALAMAN JUDUL	i
HALAMAN PERSEMBAHAN	ii
HALAMAN MOTTO	iii
HALAMAN PERNYATAAN.....	iv
HALAMAN PEMBIMBINGAN.....	v
HALAMAN PENGESAHAN.....	vi
RINGKASAN	vii
PRAKATA.....	ix
DAFTAR ISI.....	xi
DAFTAR TABEL	xiii
DAFTAR GAMBAR.....	xiv
DAFTAR LAMPIRAN	xv
BAB 1. PENDAHULUAN.....	1
1.1 Latar Belakang.....	1
1.2 Rumusan Masalah.....	3
1.3 Batasan Masalah	3
1.4 Tujuan	3
1.5 Manfaat	4
BAB 2. TINJAUAN PUSTAKA	5
2.1 Gelombang Bunyi.....	5
2.2 Gelombang Ultrasonik.....	6
2.2.1 Pengertian Gelombang Ultrasonik	6
2.2.2 Energi dan Intensitas Gelombang Ultrasonik	7

2.2.3	Intensitas Gelombang Ultrasonik dihubungkan dengan Amplitudo dan Frekuensi	7
2.2.4	Intensitas Gelombang Ultrasonik dihubungkan dengan Jarak	9
2.3	Sifat Gelombang Ultrasonik.....	10
2.4	Rangkaian Pengukur Tinggi Muka Air (TMA)	11
2.4.1	Sistem Mikrokontroler	11
2.4.2	PING)) TM <i>Ultrasonic Distance Sensor</i>	13
2.4.3	<i>Liquid Crystal Dispaly</i>	14
BAB 3.	METODE PENELITIAN	17
3.1	Waktu dan Tempat Penelitian	17
3.2	Alat dan Bahan.....	17
3.3	Prosedur Penelitian.....	18
3.3.1	Diagram Blok Sistem Kerja Pengukur TMA	18
3.3.2	Langkah-langkah dalam Penelitian	18
3.4	Kalibrasi Alat	19
3.5	Uji Alat Pengukur TMA.....	19
3.6	Analisa Data.....	19
BAB 4.	HASIL DAN PEMBAHASAN	20
4.1	Desain Rangkaian dan Pembuatan PCB	20
4.2	Kalibrasi Alat Pengukur TMA	21
4.3	Program Mikrokontroler	22
4.4	Performance Alat Pengukur TMA.....	24
4.4.1	Kemampuan Ukur	24
4.4.2	Ketelitian Alat dan Kualitas Pengukuran.....	24
BAB 5.	KESIMPULAN DAN SARAN	30
5.1	Kesimpulan	30
5.2	Saran	30
DAFTAR PUSTAKA		
LAMPIRAN		