RANCANG BANGUN ALARM PENDETEKSI KEBAKARAN PADA GEDUNG BERTINGKAT MENGGUNAKAN METODE LOGIKA FUZZY BERBASIS MIKROKONTROLLER SERTA TERINTEGRASI IOT

¹ Edy Supriyadi ² Faizal Puji Subagja.

Program Studi Teknik Elektro S – 1, FTI - ISTN

¹ edy_syadi@istn.ac.id

² faizal_psu@ yahoo.co.id

Abstraksi – Seperti diketahui kebakaran merupakan hal yang sangat merugikan, khususnya bagi manusia. Begitu banyak penyebab dan dampak yang diakibatkan oleh kebakaran yang terjadi, mulai dari kehilangan harta benda bahkan nyawa. Ketika terjadi kebakaran terkadang pemadam kebakaran terlambat datang ke lokasi terjadinya kebakaran dikarenakan beberapa faktor. Tujuan dari penelitian ini adalah sebagai tindakan pertama untuk meminimalir penyebaran titik api kebakaran, disaat ketika pemadam kebakaran belum sampai menuju lokasi terjadinya kebakaran dan memberikan pemberitahuan secara real time menuju departemen pemadam kebakaran Via IoT. Sistem ini bekerja menggunakan metode logika fuzzy untuk mengukur kondisi asap dan suhu ruangan, dimana output dari proses logika fuzzy tersebut adalah kecepatan putaran kipas exhaust. Serta sensor api akan mendeteksi api pada ruangan jika terdeteksi api, pompa akan aktif untuk memadamkan api pada ruangan tersebut serta secara bersamaan akan mengirimkan data dan status kebakaran menuju webserver. Berdasarkan hasil pengujian sistem ini, waktu pengiriman data dari mikrokontroller menuju webserver memerlukan waktu kurang lebih selama 2 detik

Kata Kunci: Matlab, Logika Fuzzy, Sugeno, Internet of Things, Arduino Mega Built-in ESP8266

Abstract – As we know the fire disaster is a very detrimental thing, especially for humans. So many causes and effects are caused by fires that occur, ranging from loss of property even life. When the fire disaster appear, sometimes firefighters arrive late to the location due to several factors. The purpose of this research is as the first act to minimize the spread of fire spots, when the firefighters has not arrived yet and this prototype will provide notification of status and address of the building in a Real time to the Web server of the Fire department Via IoT. The system works using the Fuzzy logic method to measure smoke and room temperature conditions, where the output of the Fuzzy logic process is the rotation speed of exhaust fan and than the fire sensor will detect fire rays in the room, if the sensors detecting fire, water pump will be active to extinguish fire in the room and in the same time microcontroller will transmit data and rooms status Via Wi – Fi ESP8266 to the Web server. Based on the test results of this system, the length of time of data transmission from microcontroller to the webserver takes approximately 2 seconds.

Keyword: Matlab, Fuzzy Logic, Sugeno Method, Internet of Things, Arduino Mega Built-in ESP8266

1. PENDAHULUAN

Seperti diketahui kebakaran merupakan hal yang sangat merugikan, khususnya bagi manusia. Begitu banyak penyebab dan dampak yang diakibatkan oleh kebakaran yang terjadi, mulai dari kehilangan harta bahkan nyawa. Selama ini, ketika terjadi kebakaran pada sebuah gedung biasanya unit pemadam kebakaran akan dihubungi. Namun terkadang pemadam tersebut sampai di lokasi ketika kebakaran semakin besar. Beberapa faktor memang menjadi kendala pemadam seperti jarak tempuh yang jauh ke lokasi, maka dari itu diperlukan suatu sistem yang dapat meminimalisir kebakaran agar tidak semakin meluas.

Seiring dengan perkembangan teknologi sistem keamanan dalam suatu gedung menjadi semakin berkembang dan semakin modern terutama sistem keamanan dalam mendeteksi kebakaran, sistem pendeteksi kebakaran pada suatu gedung adalah hal yang sangat vital, dikarnakan sistem ini akan secara otomatis mendeteksi kebakaran pada ruangan serta secara langsung akan menjalankan proses untuk memadamkan api sebagai tindakan pertama agar api titik api tidak tersebar luas, serta secara otomatis akan memberikan pemberitahuan ke portal website departemen pemadam kebakaran bahwa telah terjadi kebakaran.

Maka dari itu diperlukan solusi untuk mengatasinya yaitu dengan sistem yang dapat memberi peringatan terlebih dahulu terhadap yang bersangkutan ketika terjadi kebakaran, sehingga kerugian akibat kebakaran yang ditimbulkan dapat diminimalisir. Sistem tersebut berupa "RANCANG BANGUN ALARM PENDETEKSI KEBAKARAN PADA GEDUNG BERTINGKAT

MENGGUNAKAN METODE LOGIKA FUZZY BERBASIS MIKROKONTROLLER SERTA TERINTEGRASI IoT".

2. TINJAUAN PUSTAKA

2.1 Mikrokontroler

Mikrokontroller pada suatu rangkaian elektronik berfungsi sebagai pengendali yang mengatur jalannya proses kerja dari rangkaian elektronik. Didalam suatu IC mikrokontroller terdapat CPU, memori, timer, salura komunikasi serial dan paralel, port input/output, ADC dan lain – lain . Mikrokontroller digunakan dalam sistem elektronik modern, seperti : Sistem manajemen mesin mobil, keyboard komputer, intrumen pengukuran elektronik (seperti multimeter digital, synthesizer frekuensi dan oskiloskop), televisi, radio, telepon digital, mobile phone dan lain – lain.

2.2 Arduino Mega 2560 Built in ESP8266

Arduino Mega 2560 Built in ESP8266 adalah sebuah *board* arduino yang menggunakan IC mikrokontroler ATmega 2560 serta telah terintegrasi IC ESP8266 yang berfungsi sebagai Wi – Fi. Board ini memiliki 54 pin digital I/O (15 diantaranya digunakan sebagai output PWM), 16 pin analog input, 4 pin sebagai UART (portserial hardware), 16 MHz kristal osilator, koneksi USB, jack power, header ICSP, Pigtail Connector, DIP switch., dan tombol reset. Spesifikasi *board* dapat dilihat pada tabel 2.1 berikut ini.



Gambar 2.1. Arduino Mega 2560 Built in ESP8266

Tabel 2.1 Spesifikasi Arduino Mega 2560 Built in ESP8266

Spesifikasi	Keterangan
Mikrokontroller	ATmega2560
IC Wi-Fi	ESP8266
USB-TTL converter	CH340G
Power Out	5V-800mA
Power IN. USB	5V (500mA max.)
Power IN. VIN/DC Jack	9-24V

Power Consumption	5V 800mA
Logic Level	5V
Wifi	Wi-Fi 802.11 b/g/n 2.4 GHz
USB	Micro USB
Clock Frequency	16MHz
Operating Supply Voltage	5V
Digital I/O	54
Analog I/O	16
Memory Size	256kb
Data RAM Type/Size	8Kb
Data ROM Type/Size	4Kb
Interface Type	serial\OTA
Operating temperature	-40C°/+125C°
Length×Width	53.361×101.86mm
antenna	Buil-in\external antenna

2.3 Logika Fuzzy

Logika fuzzy merupakan salah satu komponen pembentuk *soft computing*. Logika fuzzy pertama kali diperkenalkan oleh Prof. Lotfi A. Zadeh pada tahun 1965. Dasar logika fuzzy adalah teori himpunan fuzzy. Pada teori himpunan fuzzy, peranan derajat keanggotaan sebagai penentu keberadaan elemen dalam suatu himpunan sangatlah penting. Nilai keanggotaan atau derajat keanggotaan atau *membership function* menjadi ciri utama dari penalaran dengan logika fuzzy tersebut.

2.4 Metode Sugeno

Penalaran dengan metode Sugeno hampir sama dengan penalaran Mamdani, hanya saja output (konsekuen) sistem tidak berupa himpunan Fuzzy, melainkan berupa konstanta atau persamaan linear. Michio Sugeno mengusulkan penggunaan singleton sebagai fungsi keanggotaan dari konsekuen. Singleton adalah sebuah himpunan Fuzzy dengan fungsi keanggotaan yang pada titik tertentu mempunyai sebuah nilai dan 0 di luar titik tersebut. tahapan-tahapan yang harus dilakukan dalam implementasi metode Sugeno yaitu sebagai berikut:

a. Pembentukan himpunan Fuzzy

Pada tahapan ini variabel input dari system Fuzzy ditransfer ke dalam himpunan Fuzzy untuk dapat digunakan dalam perhitungan nilai kebenaran dari premis pada setiap aturan dalam basis pengetahuan. Dengan demikian tahap ini mengambil nilai-nilai tegas dan menentukan derajat di mana nilai-nilai tersebut menjadi anggota dari setiap himpunan Fuzzy yang sesuai.

b. Aplikasi fungsi implikasi

Tiap-tiap aturan (proposisi) pada basis pengetahuan Fuzzy akan berhubungan dengan suatu relasi Fuzzy. Bentuk umum dari aturan yang digunakan dalam fungsi implikasi adalah sebagai berikut: IF x is A THEN y is B dengan x dan y adalah skalar, dan A dan B adalah himpunan Fuzzy. Proposisi yang mengikuti IF disebut sebagai antesenden sedangkan proposisi yang mengikuti THEN disebut konsekuen. Proposisi ini dapat diperluas menggunakan operator Fuzzy seperti, IF (x1 is $A1)\circ(x2 \text{ is } A2)\circ(x3 \text{ is } A3)\circ\ldots\circ(xN \text{ is } AN) \text{ THEN}$ y is B dengan • adalah operator (misal: OR atau AND). Pada metode Sugeno ini, fungsi implikasi yang digunakan adalah fungsi MIN.

c. Defuzzifikasi (Defuzzification)

Defuzzifikasi adalah himpunan Fuzzy yang dihasilkan dari proses komposisi dan output adalah sebuah nilai. Untuk aturan IFTHEN Fuzzy dalam persamaan (k)= IF x1 is A1k and... and xn is Ank THEN y is Bk, dimana A1k dan Bk berturut-turut adalah himpunan Fuzzy dalam Ui R (U dan V adalah domain fisik), i = 1, 2, ..., ndan $x = (x_1, x_2, ..., x_n) U$ dan y V berturut-turut adalah variabel input dan output (linguistik) dari sistem Fuzzy. Defuzzifier pada persamaan di atas didefinisikan sebagai suatu pemetaan dari himpunan Fuzzy B ke dalam V R (yang merupakan output dari inferensi Fuzzy) ke titik tegas y*V. [2]. Pada metode Sugeno defuzzification dilakukan dengan perhitungan Weight Average (WA):

$$WA = \sum \frac{a_n z_n}{a_n}$$

(2.16)

Keterangan:

y* = nilai rata

 a_n = nilai predikat aturan ke-n

 \mathbf{z}_n = indeks nilai output (konstanta) ke-n.

2.5 Sensor Gas MQ - 2

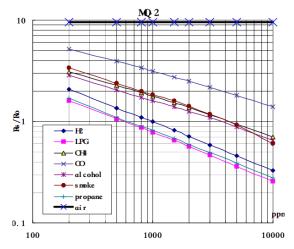
Sensor Gas MQ-2 adalah sensor yang digunakan untuk mendeteksi konsentrasi gas seperti CO, LPG, dan asap di udara dan output di hasilkan dalam bentuk signal digital dan analog. Sensor ini biasa digunakan untuk mendeteksi kebocoran gas baik di rumah maupun di industri. Sensor ini sangat cocok di gunakan untuk alat emergensi sebagai deteksi gas-gas, seperti deteksi kebocoran gas, deteksi asap untuk pencegahan kebakaran dan lain lain. Jenis gas yang akan di

deteksi tergantung dengan nilai rasio Rs/R0 yang digunakan saat melakukan kalibrasi sensor Bentuk fisik sensor ini tampak pada gambar 2.2.



Gambar 2.2 bentuk fisik sensor Gas MQ – 2

Untuk mendapatkan nilai PPM sensor MQ – 2 yang di inginkan , dapat mengacu pada grafik Log Rs/R0 dibawah ini;



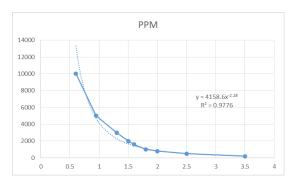
Gambar 2.3 Grafik perbandingan RS/R0 sensor MQ – 2

pada skripsi ini sensor MQ – 2 digunakan untuk mendeteksi kepekatan asap, maka berdasarkan grafik diatas nilai rasio Rs/R0 asap didapatkan

Tabel 2.2 Rasio Rs/R0 terhadap asap

No.	Rs/Ro	PPM
110.	N5/ NU	1 1 1/1
1	3.5	200
2	2.5	500
3	2	800
4	1.8	1000
5	1.6	1600
6	1.5	2000
7	1.3	3000
8	0.95	5000
9	0.6	10000

Untuk mendapatkan nilai pembacaan yang linier masukkan data Rs/R0 sebelumnya ke dalam Microsoft excel guna mendapatkan persamaan garis linier hingga didapatkan data seperti gambar 2.3 di bawah ini



Gambar 2.4 Grafik linear sensor MQ-2

Setelah mendapatkan persamaan linear yang terdapat pada gambar diatas masukan persamaan tersebut untuk mendapatkan nilai ppm dimana ppm adalah PPM dan x adalah $\binom{Rs}{R0}$ maka didapatkan

$$y_{(PPM)} = 4158,5 \times (\frac{Rs}{R0})^{-2,28}$$

2.6 Sensor Suhu LM35

Modul sensor yang berfungsi mensensing objek suhu dan kelembaban yang memiliki output tegangan analog yang dapat diolah lebih lanjut menggunakan mikrokontroler. Modul sensor ini tergolong kedalam elemen resistif seperti perangkat pengukur suhu seperti contohnya yaitu NTC. Kelebihan dari modul sensor ini dibanding modul sensor lainnya yaitu dari segi kualitas pembacaan data sensing suhu denegan rentan pembacaan suhu -55°C hingga 150°C, dan data yang terbaca tidak mudah terinterverensi. Sensor ini memiliki 3 kaki pin yaitu VCC, ground, dan AO (Analog Input). Bentuk fisik sensor ini dapat dilihat pada gambar 2.3 di bawah ini;



Gambar 2.5 Sensor suhu LM35

Untuk mendapatkan nilai suhu dari sensor LM35 didapatkan dengan cara mengkonversi nilai ADC menjadi suhu (°C) menggunakan rumus

$$SUHU$$
 (°C) = $\frac{vref \times ADC \times sensitivitas \cdot sensor}{resolusi \cdot ADC}$ (2.21)

Ket: Vref = 5V Sensitivitas sensor = 100 Resolusi ADC = 1023

2.7 Sensor Api KY – 026

Sensor Api atau *flame detector* adalah sensor yang mampu mendeteksi api dan mengubahnya menjadi besaran analog representasinya. Sensor api ini berbeda dengan sensor panas. Kalau sensor panas parameter yang diukur adalah temperaturnya, sedangkan sensor api ini yang dideteksi adalah

nyala apinya. Bentuk fisik sensor ini dapat dilihat pada gambar 2.6 di bawah ini



Gambar 2.6 Sensor KY - 026

Sensor ini bekerja berdasarkan sinar infra merah (infrared) dalam rentang panjang gelombang 760 nm – 1100 nm, dengan jarak deteksi kurang dari 1 m dan respon time sekitar 15 mikro detik. Modul sensor api ini memiliki 3 kaki/pinout dengan konfigurasi (dari kiri ke kanan) : Vcc (5V) – Gnd – AO (Analog Input). Ada juga modul sensor api dengan 4 kaki, yakni dengan tambahan kaki atau pin untuk Digital Output (DO).

2.8 Motor DC

Motor DC adalah motor listrik yang memerlukan suplai tegangan arus searah pada kumparan medan untuk diubah menjadi energi gerak mekanik. Kumparan medan pada motor dc disebut stator (bagian yang tidak berputar) dan kumparan jangkar disebut rotor (bagian yang berputar). Motor arus searah, sebagaimana namanya, menggunakan arus langsung yang tidak langsung/direct-unidirectional.



Gambar 2.7 Motor DC

2.9 Katup Selenoid

Solenoid valve adalah katup yang digerakkan oleh energi listrik, mempunyai kumparan sebagai penggeraknya yang berfungsi untuk menggerakan plunger yang dapat digerakan oleh arus AC maupun DC. Prinsip kerja dari valve ini adalah katup listrik yang mempunyai koil sebagai penggeraknya dimana ketika koil tersebut mendapatkan supply tegangan maka koil tersebut akan berubah menjadi medan magnet sehingga menggerakan plunger pada bagian dalamnya, ketika plunger berpindah posisi maka pada lubang keluaran dari valve akan keluar air bertekanan yang berasal dari supply.



Gambar 2.8 Valve solenoid

2.10 IoT (Internet of Things)

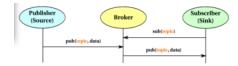
IoT (*Internet of Things*) merupakan sebuah konsep yang bertujuan untuk memperluas manfaat

dari konektivitas internet yang tersambung secara terus-menerus. Adapun kemampuan seperti berbagi data, remote control, dan sebagainya, termasuk juga pada benda di dunia nyata. IOT memiliki kemampuan contohnya dalam berbagi data, menjadi remote control, dan masih banyak lagi yang lainnya.

IoT bekerja dengan memanfaatkan suatu argumentasi pemrograman, dimana tiap-tiap perintah argumen tersebut bisa menghasilkan suatu interaksi antar mesin yang telah terhubung secara otomatis tanpa campur tangan manusia dan tanpa terbatas jarak berapapun jauhnya.

2.11 MQTT (Message Queuing Telemetry Transport)

MQTT adalah protokol konektivitas Internet of Things (IoT) yang berbasis open source (Eclipse) dengan standar terbuka (OASIS) yang dirancang untuk perangkat terbatas dan bandwidth rendah, dengan latency tinggi atau berjalan pada jaringan yang tidak dapat diandalkan. MQTT sangat ideal untuk perangkat yang terhubung dan aplikasi mobile di era IoT dimana bandwith dan daya baterai menjadi pertimbangan utama.



Gambar 2.9 Skema *publish subscribe* pada protokol MQTT

2.12 HiveMO

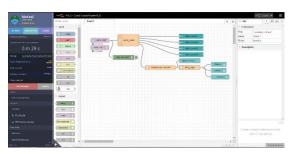
HiveMQ adalah broker MQTT dan platform perpesanan berbasis klien yang dirancang untuk pergerakan data yang cepat, efisien, dan andal ke dan dari perangkat IoT yang terhubung. Ia menggunakan protokol MQTT untuk push instan, dua arah data antara perangkat Anda dan sistem perusahaan Anda. Tidak seperti HTTP, Hive MQ didasarkan pada arsitektur *publish* dan *Subscribe* sehingga total *traffic* berkurang karena tidak ada polling klien. Ukuran pesan MQTT juga secara signifikan lebih kecil dari pada HTTP sehingga jumlah data yang melewati jaringan berkurang dengan perangkat yang dimiliki memungkinkan HiveMQ dapat mengkoneksikan 10.000.000 perangkat secara bersamaan.



Gambar 2.30 Tampilan *dashboard* HiveMQ MQTT broker

2.13 Fred Node-RED

Freed Node-RED adalah suatu pemrograman untuk menghubungkan device (Arduino), API dan MQTT. Program ini menyediakan editor berbasis browser yang membuatnya mudah untuk menyatukan aliran menggunakan berbagai node di palet yang dapat digunakan untuk runtime dalam satu klik.



Gambar 2.31 Tampilan Fred Node - RED

3. PERANCANGAN ALAT

3.1 Perancangan Sistem Pendeteksi Kebakaran Pada Gedung Ter – Integrasi Iot

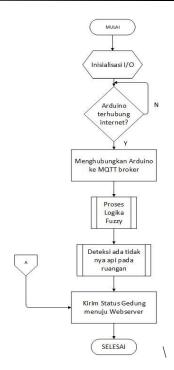
Perancangan sistem pendeteksi kebakaran pada gedung ter-Interasi IoT ini lebih memfokuskan pada pendektasian kebakaran serta pemadaman api. Kemudian dalalm perancangan ini terdiri atas dua bagian yang saling berhubungan yaitu perangkat keras (*Hardware*) dan perangkat lunak (*Software*). sistem pengontrolan *prototype* ini adalah loop terbuka (*open loop*).

3.2 Prinsip Kerja Sistem Pendeteksi Api

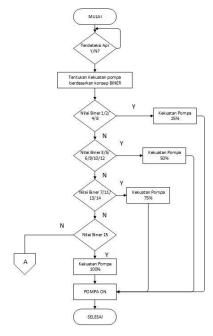
pada sistem pendeteksi kebakaran ini, diterapkan pada gedung bertingkat dimana untuk mendeteksi potensi kebakaran di setiap lantainya digunakan 3 (tiga) buah sensor yang berbeda yaitu sensor asap, sensor api, dan sensor suhu. Dimana sensor suhu akan mengukur suhu ruangan, sensor api untuk mendeteksi api, sensor asap untuk mendeteksi kepadatan asap pada setiap lantai. LED pada setiap lantai digunakan sebagai penanda terjadinya kebakaran.

Hasil dari pembacaan sensor asap dan suhu kemudian diproses oleh fuzzy yang di gunakan sebagai masukan untuk kecepatan putaran kipas exhaust apakah lambat, sedang, atau cepat. Sedangkan sensor api akan menjadi masukan untuk pengaktifan pompa serta pipa selenoid setiap lantai, jika yang hanya 1 lantai yang terjadi kebakaran kekuatan pompa hanya sebesar 25%, jika 2 (dua) lantai 50%, jika 3 (tiga) lantai 75%, dan jika semua lantai terbakar 100%.

Saat terjadi kebakaran LED akan mati dan sensor api akan terus mendeteksi kondisi ruangan jika api sudah padam maka pompa dan selenoid yang menyala akan di non-aktifkan, namun kipas exhaust akan tetap bekerja karna input kipas bukan berasal dari sensor api, melainkan dari hasil pengolahan fuzzy sensor asap dan sensor suhu.



Gambar 3.1 *Flowchart* keseluruhan sistem Pendeteksi Kebakaran pada gedung ter integrasi IoT



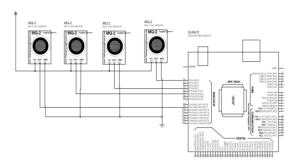
Gambar 3.2 Flowchart subprocess deteksi api ruangan

3.5 Perancangan Perangkat

Keras

3.5.3 Rangkaian Sistem Minimum Atmega 2560 Dengan Sensor Asap MQ-2

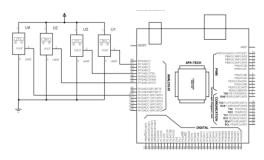
Sensor asap MQ-2 berfungsi untuk mendeteksi mengukur kepadatan asap dan gas berbahaya lainya dalam suatu ruangan. Pada sistem pendeteksi kebakaran ini sensor ini berfungsi untuk mendeteksi asap, selain mendeteksi asap sensor ini dapat juga mendeteksi jenis gas lain yaitu gas LPG, i-butana, propana, metana, alkohol, dan hidrogen. Gambar 3.7 berikut ini akan menunjukan skematik rangkaian sistem minimum ATMega 2560 dengan sensor asap MQ-2.



Gambar 3.7 Skematik rangkaian sistem minimum ATMega 2560 dengan sensor MQ-2

3.5.4 Rangkaian Sistem Minimum Atmega 2560 Dengan Sensor Suhu LM35

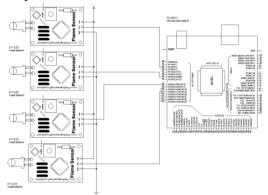
Sensor LM35 berfungsi untuk mengukur suhu. Pada sistem pendeteksi kebakaran gedung sensor ini berfungsi untuk mengukur Suhu pada setiap ruangan gedung.



Gambar 3.8 Skematik rangkaian sistem minimum ATMega2560 dengan sensor LM35

3.5.5 Rangkaian Sistem Minimum Atmega 2560 Dengan Sensor Api KY-026

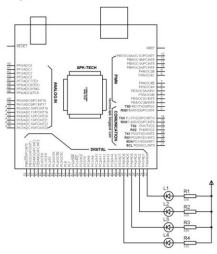
Sensor KY-026 berfungsi untuk mendeteksi sinar inframerah yang dihasilkan oleh api. Pada rangkaian pendeteksi kebakaran pada gedung, sensor ini berfungsi untuk mendeteksi api pada setiap lantai.



Gambar 3.9 Skematik rangkaian sistem minimum ATMega2560 dengan KY-026

3.5.6 Rangkaian Sistem Minimum Atmega 2560 Dengan LED

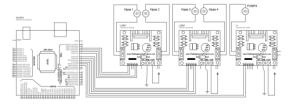
LED atau *Light Emitting Diode* adalah salah satu komponen elektronika yang berfungsi untuk memancarkan cahaya. Pada rangkaian pendeteksi kebakaran pada gedung komponen ini berfungsi sebagai indikator telah diputus-nya aliran tegangan 220 V AC.



Gambar 3.10 Skematik rangkaian sistem minimum ATMega 2560 dengan LED

3.5.7 Rangkaian Sistem Minimum Atmega 2560 Dengan Motor DC

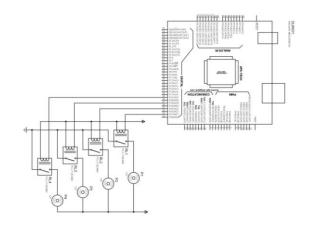
Terdapat 2 macam fungsi motor DC yang digunakan pada rangkaian pendeteksi kebakaran gedung, yaitu Motor DC sebagai kipas exhaust dan motor DC sebagai pompa air, setiap Motor DC memiliki tegangan sebesar 12V dan terhubung dengan motor driver L289n untuk mengatur nilai PWM motor DC.



Gambar 3.11 Skematik rangkaian sistem minimum ATMega 2560 dengan motor DC

3.5.8 Rancangan Rangkaian Sistem Minimum Atmega 2560 Dengan Selenoid Valve

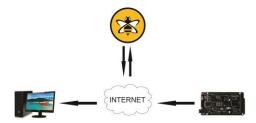
Selenoid Valve adalah komponen elektronika yang berfungsi sebagai keran elektronik. Dalam rangkaian pendeteksi kebakaran gedung ini selenoid valve digunakan untuk keran elektronik setiap jalur air dari pompa menuju ruangan. Gambar 3.12 dibawah ini menunjukkan rangkaian sistem minimum ATMega 2560 dengan selenoid Valve.



Gambar 3.12 Skematik rangkaian sistem minimum ATMega 2560 dengan selenoid Valve

3.1 Sistem Informatika

Pada pembuatan prototype ini digunakan Arduino IDE untuk pembuatan program pada mikrokontroller Arduino Mega 2560 ter integrasi ESP8266. Pertukaran data terjadi secara *real time* dengan menggunakan ESP8266 sebagai penghubung dari mikrokontroler dan WEB yang dapat diakses pada Komputer.



Gambar 3.13 Skema Tahapan Penggunaan WEB Interface

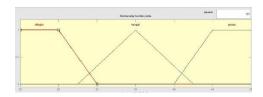
Untuk mengakses tampilan WEB pada sistem monitoring kebakaran gedung. Tahap pertama yang dilakukan adalah membuat akun di website https://users.sensetecnic.com/login dan mengupload file dengan ekstensi .json yang telah di buat sebelumnya. File .json yang telah di upload sebelumnya ketika di deploy akan menampilkan interface dari webserver dan ESP8266 akan terhubung dengan broker HiveMQ sehingga pada saat itu terjadi proses pertukaran data berupa publish dan subscribe. Sehingga data monitoring dapat di tampilkan dan di saksikan pada browser yang teradapat pada komputer

3.7 Perancangan Logika Fuzzy Pendetekesi Kebakaran Gedung

Perancangan digunakan untuk penetuan keceptan motor DC yang digunakan sebagai kipas exhaust dengan menggunakan kendali logika fuzzy yang memiliki kecepatan yang tak tetap dan selalu berbah — ubah sesuai dengan nilai suhu dan kepadatan asap pada ruangan, berdasarkan fuzzyfikasi, evaluasi aturan dan defuzzyfikasi yang telah dirancang, hal ini dilakukan pada miniatur gedung 4 lantai yang telah di tetapkan

3.7.1 Proses Fuzzyfikasi

Fuzzyfikasi adalah proses untuk mengubah masukan berupa Kepadatan asap dan suhu ruangan masukan fuzzy berupa menjadi derajat keanggotaan. Pada perancangan pendeteksi kebakaran gedung ini fungsi keanggotaan Asap dibagi menjadi 3 kelompok yaitu normal, sedang, dan padat. Sedangkan suhu di bagi menjadi 3 kelompok yaitu normal, hangat, dan panas. Masing masing fungsi keanggotaan memiliki representasi yang bervarian untuk mendapatkan hasil yang sesuai.

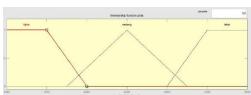


Gambar 3.14 Fungsi keanggotaan fuzzy suhu ruangan

Adapun tabel 3.2 yang merupakan secara jelas tentang fungsi keanggotaan suhu ruangan yang dikategorikan menjadi 3 label, yaitu;

Tabel 3.2 Nilai untuk tabel lingusitik suhu ruangan

Label Linguistik	Nilai Input Crisp (°C)
Normal	20 - 30
Hangat	27.5 - 42.5
Panas	40 – 50



Gambar 3.15 Fungsi keanggotaan fuzzy asap ruangan

Adapun tabel 3.3 yang merupakan secara jelas tentang fungsi keanggotaan kepadatan asap ruangan yang dikategorikan menjadi 3 label.

Tabel 3.3 Nilai untuk tabel lingusitik Kepadatan asap ruangan

Label Linguistik	Nilai Input Crisp (ppm)
Tipis	1000 - 2000
Sedang	1750 - 3250
Tebal	3000 - 4000

3.7.2 Proses Inferensi

Untuk melakukan proses defuzzyfikasi diperlukan aturan – aturan yang digunakan untuk memperoleh keluaran berupa Kecepatan kipas exhaust. Berikut terdapat *Fuzzy Associative Memory (FAM)* yang digunakan untuk memetakan aturan – aturan yang dibuat dalam Tabel 3.4.

Tabel 3.4 Fuzzy Associative Memory (FAM) Kipas Exhaust

ASAP SUHU	Panas	Sedang	Normal	
Tipis	HIGH	MEDIUM	LOW	
Sedang	HIGH	MEDIUM	MEDIUM	
tebal	HIGH	HIGH	HIGH	

3.7.3 Proses Defuzzyfikasi

Masukan dari proses ini adalah suatu himpunan fuzzy yang diperoleh dari komposisi aturan – aturan fuzzy, sedangkan keluarannya didapat dari hasil perhitungan defuzzyfikasi dalam range yang sudah ditentukan. Untuk pengaturan nilai PWM kipas exhaust, fungsi keanggotaan yang digunakan adalah *singleton/constan* dimana setiap fungsi keanggotaan memiliki derajat keanggotaan 1 pada suatu nilai crisp tunggal. Terdapat 3 nilai linguistik yaitu lambat, sedang, cepat. Bentuk fuzzy untuk Pengaturan kecepatan kipas exhaust seperti pada gambar 3.16



Gambar 3.16 Fungsi keanggotaan pada fuzzy kipas Kipas Exhaust

Tabel 3.5 Nilai Label linguistik kecepatan kipas exhaust bedasarkan nilai PWM

Label Linguistik	Nilai Input Crisp (PWM)
HIGH	85
MED	170
LOW	255

4. PENGUJIAN SISTEM DAN ANALISA

4.1 Pengujian Catu Daya

Sebagai sumber daya pada mikrokontroller dan komponen didalam sistem palang pintu kereta api maka diperlukan adanya catu daya atau *power supply* untuk mengoperasikannya.



Gambar 4.1 Pengujian Output Catu daya

Untuk menguji kinerja dari rangkaian catu daya maka dilakukan pengujian pada modul *power supply* 12V, serta modul *step down DC – DC* LM2596 yang sudah di atur tegangan outputnya menjadi 5 Volt, pengujian dilakuakn menggunakan Multimeter digital. Berikut hasil dari pengujian yang telah dilakukan ditunjukan pada tabel 4.1

Tabel 4.1 Pengujian tegangan output Power Supply 12V dan IC stepdown LM2596

	Jumlah	Sumber	Output Tegangan (Tanpa Beban)	Penguku (V DC		
No.	Beban	Perangkat	Tegangan	V DC	Dengan Beban	Error
1	1	Power Supply 12V	220 V AC	12.02	11.9	1.01%
2	2	Power Supply 12V	220 V A C	12.02	11.5	4.52%
3	3	Power Supply 12V	220 V A C	12.02	11.3	6.37%
4	4	Power Supply 12V	220 V A C	12.02	11.2	7.32%
5	1	LM2596	12 V DC	5.04	4.95	1.82%
6	2	LM2596	12 V DC	5.04	4.78	5.44%
7	3	LM2596	12 VDC	5.04	4.7	7.23%

Dari Tabel 4.1 dapat dilihat hasil pengukuran tegangan output *Power Supply* yang menghasilkan tegangan output yang mendekati hasil yang sempurna sesuai dengan tegangan yang tertera pada spesifikasi *Power Supply*.

4.2 Pengujian Sensor MQ-2

Pengujian sensor MQ-2 dilakukan untuk menguji ketelitian dan keakuratan sensor tersebut. Pengujian ini dilakukan dengan cara menampilkan pembacaan sensor pada serial monitor. Dikarnakan keterbatasan alat sebagai pembanding nilai pembacaan, pada pengujian ini di lakukan dengan memasukan sensor asap menuju botol yang telah di beri asap hasil pembakaran dengan kadar jumlah asap yang terlihat berbeda beda.



Gambar 4.3 Botol Pengujian Asap Tebal (A), Sedang (B), Tipis (C)

Tabel 4.2 Hasil Pengujian sensor Gas MQ-2 terhadap asap

Waktu		Percobaan							
(detik)		Botol 1		Botol 1 Botol 2		Botol 3			
	PPM	VRL	PPM	VRL	PPM	VRL			
1	97	1.02	1245	2.2	14896	3.5			
2	172	1.24	2280	2.53	8013	3.2			
3	262	1.42	4028	2.84	66404	4.09			
4	256	1.41	4505	2.9	38666	3.9			

4.3 Pengujian Sensor LM35

Sensor LM35 adalah salah satu sensor yang di gunakan pada rancang bangun sistem pendeteksi kebakaran pada gedung ter-integrasi IoT. Sensor LM35 ini berfungsi sebagai pendeteksi suhu pada ruangan dan sebagai salah satu variabel input logika fuzzy pada sistem miniatur ini. Pengujian sensor LM35 dilakukan untuk menguji ketelitian dan keakuratan sensor tersebut.



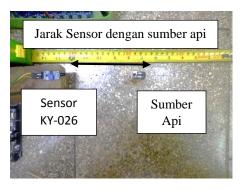
Gambar 4.4 Pengujian sensor LM35

Tabel 4.3 Pengujian sensor suhu LM35

Suhu (Aktual Atual)	LM	135	LM	135	LM	135	LM	135	Rata-Rata Error (%)
°C	°C	ADC	°C	ADC	°C	ADC	°C	ADC	
60	58.4	120	59.7	122	59.6	122	59.2	121	1.29
70	70	143	68.3	140	69.5	142	70.2	143	1.04
80	78.6	161	81.2	166	79	162	79.7	163	0.47
90	90.2	185	89.9	184	89.4	183	89.1	182	0.39
100	99.7	204	99.4	203	98.8	202	100.2	209	0.48
110	109.3	224	109.8	225	110	225	109.5	224	0.32
120	120.6	247	119.5	244	119.7	245	118.5	243	0.35
130	129.1	264	129.9	266	130.3	267	129.3	265	0.27
140	138.5	283	139	284	139.5	285	139.7	286	0.59

4.4 Pengujian Sensor KY-026

Sensor KY-026 ini berfungsi sebagai pendeteksi api pada ruangan, sensor ini mendeteksi api dengan cara membaca nilai intensitas cahaya inframerah yang dihasilkan oleh api. Pengujian sensor KY-026 dilakukan untuk menguji ketelitian dan keakuratan sensor tersebut



Gambar 4.6 pengujian Sensor KY-026

Tabel 4.4 Tabel Pengujian Sensor api KY-026

Jarak (CM)	Nilai ADC	STATUS
10	27	TERDETEKSI
15	30	TERDETEKSI
20	37	TERDETEKSI
25	40	TERDETEKSI
30	23	TERDETEKSI
40	970	TIDAK
40	879	TERDETEKSI
50	1982	TIDAK
	1982	TERDETEKSI

4.5 Pengujian Kecepatan Motor DC

Pengujian kecepatan motor DC ini dilakukan untuk menganalisis kecepatan putaran motor (RPM) berdasarkan nilai PWM yang diberikan dengan menggunakan tachometer untuk mengetahui ke akurasian tingkat kendali mikrokontroller terhadap motor DC. Berikut hasil pengujian pada kecepatan motor DC ditunjukkan pada tabel 4.6.



Gambar 4.7 Pengujian Kecepatan Motor DC

Tabel 4.5 Pengujian kecepatan Motor DC

Percobaan	Nilai PWM	Kecepatan (RPM)
1	85	900
2	100	1062
3	170	1688
4	200	1820
5	220	1995
6	255	2265

4.6 Pengujian Fuzzy Kecepatan

Pengujian ini dilakukan untuk mengetahui apakah nilai hasil keluaran fuzzy dari proses *rule base evaluation* dan proses defuzzyfikasi sudah sesuai dengan yang diharapkan program. Berikut ini adalah data hasil pengujian proses defuzzyfikasi beserta tabel FAM (*Fuzzy Associative Memory*).

Tabel 4.6 *Rules* Fuzzy Prototype pendeteksi kebakaran

IF	Defuzzyfikasi	
(suhu < 30 && asap < 2000)	LAMBAT	
(suhu < 30 && 1750 < asap < 3250)	MEDIUM	
(suhu < 30 && asap > 3000)	CEPAT	
(27.5 < suhu < 42.5 && asap < 2000)	MEDIUM	
(27.5 < suhu < 42.5 && 1750 < asap < 3250)	MEDIUM	
(27.5 < suhu < 42.5 && asap > 3000)	CEPAT	
(suhu > 40 && asap < 2000)	CEPAT	
(suhu > 40 && 1750 < asap < 3250)	CEPAT	
(suhu > 40 && asap > 3000)	CEPAT	

Tabel 4.7 Pengujian Fuzzy Kecepatan

No.	Input Fuzzy		Defuzzyfikasi	Status	Kecepat an
	Suhu	Asap			(RPM)
1	20	1000	85	LAMBAT	900
2	25	1500	85	LAMBAT	900
3	30	2000	170	MEDIUM	1688
4	35	2500	170	MEDIUM	1688
5	40	3000	170	MEDIUM	1688
6	45	3500	255	CEPAT	2265
7	50	4000	255	CEPAT	2265

4.7 Pengujian Deteksi Api dan Aktivasi Pompa

Pengujian ini dilakukan untuk mengetahui hasil uji dari protoype diberikan status terbakar, apakah sudah sesuai dengan program yang telah di buat. Berikut adalah hasil pengujian dari proses pendeteksian api.

Tabel 4.8 Pengujian Pendeteksian Api

Jumlah Terbakar		Kekuatan pompa			
(Biner)	Lantai 1	Lantai 2	Lantai 3	Lantai 4	(%)
0	ON	ON	ON	ON	0%
1	ON	ON	ON	OFF	25%
10	ON	ON	OFF	ON	25%
11	ON	ON	OFF	OFF	50%
100	ON	OFF	ON	ON	25%
101	ON	OFF	ON	OFF	50%
110	ON	OFF	OFF	ON	50%
111	ON	OFF	OFF	OFF	75%
1000	OFF	ON	ON	ON	25%
1001	OFF	ON	ON	OFF	50%
1010	OFF	ON	OFF	ON	50%
1011	OFF	ON	OFF	OFF	75%
1100	OFF	OFF	ON	ON	50%
1101	OFF	OFF	ON	OFF	75%
1110	OFF	OFF	OFF	ON	75%
1111	OFF	OFF	OFF	OFF	100%

4.8 Pengujian Pengiriman Data Via IoT

Hasil Akhir dari proses pada *prototype* ini adalah berupa data PWM kipas, Jumlah Lantai yang terbakar, alamat gedung, serta status gedung akan dikirimkan menuju Web server sebelumnya arduino harus terhubung dengan broker HiveMQ terlebih dahulu yang di tandakan dengan terdapat pemberitahuan berupa tulisan yang tertulis di serial monitor

[WiFiEsp] Connecting to broker.hivemq.com

Gambar 4.8 Notifikasi telah terhubung dengan HiveMQ Broker

rata waktu pengiriman data dari esp8266 menuju server adalah 2 detik, dengan alur pengiriman data

Arduino → HiveMQ Broker → Webserver

Proses pengiriman data ditandakan dengan terdapat notifikasi berupa tulisan pada serial monitor, jika berhasil akan tertulis "Success sending message" jika tidak berhasil akan tertulis "error sending message"

```
Sending message to MQTT topic..
{"rule00_1":0.00,"rule01_1":0.00,"rule02_1":0.75,"r
640
Success sending message
```

Gambar 4.9 Notifikasi data berhasil dikirimkan

5. KESIMPULAN

Berdasarkan hasil perancangan, analisis data dan pengujian yang telah dilakukan dapat diperoleh kesimpulan tentang kinerja dari sestem yang telah dibuat, yaitu sebagai berikut;

- Dari hasil pengujian sistem pendeteksi kebakaran pada gedung jenis gas sangat berpengaruh pada input fuzzy logic dikarenakan nilai yang dihasilkan sensor MQ-2 selalu berubah dan tergantung pada jenis konsentrasi gas yang ingin dideteksi.
- b. Sistem pendeteksi kebakaran prototype di simulasi kebakaran ini telah mampu memadamkan api serta membuang gas dan asap yang membahayakan manusia pada ruangan yang terjadi kebakaran.
- Jenis koneksi internet yang dapat digunakan pada prototype ini hanya dapat menggunakan koneksi Wi-Fi yang berasal dari Hotspot Android.
- d. Jaringan internet yang digunakan diwajibkan menggunakan jaringan internet yang stabil tanpa ada ganggungan dari aktifitas lain supaya pengiriman data berjalan lancar tanpa adanya error.
- e. Nilai PPM yang di dapatkan sensor MQ-2 bersifat tak tetap karena bergantung pada ketepatan saat melakukan kalibrasi sensor, dimana saat kalibrasi sensor dibutuhkan nilai kadar PPM terendah atau udara yang cukup bersih pada ruangan tersebut.

DAFTAR PUSTAKA

- Dr. Eng R.H Sianipar. 2017 Matlab Untuk Mahasiswa. Yogyakarta: ANDI.
- Kusumadewi, Sri. Purnomo, Hari. 2010. Aplikasi Logika Fuzzy untuk Pendukung Keputusan Edisi 2. Yogyakarta: GRAHA ILMU.
- 3. Kusumadewi, Sri. 2002. *Analisis & Desain Sistem Fuzzy Menggunakan Toolbox Matlab*. Yogyakarta: GRAHA ILMU.

- Heri Andrianto, Aan Darmawan. 2016 ARDUINO Belajar Cepat dan Pemrograman. Bandung: INFORMATIKA
- https://sonoku.com/, 2015. Implementasi Fuzzy Logic Controller untuk Kontrol Kecepatan Motor DC pada Prototype Kipas Angin https://sonoku.com/implementasi-fuzzy-logiccontroller-untuk-kontrol-kecepatan-motor-dcpada-prototype-kipas-angin/
- 6. Narin Labotary. 2016. Menghitung Output Logika Fuzzy secara Matematis. https://www.youtube.com/watch?v=G6RI-eWjw7s&t=1s
- 7. Totok Budioko. 2016. Sistem Monitoring Suhu Jarak Jauh Berbasis Internet Of Things Menggunakan Protokol Mqtt. Jurnal STMIK AKAKOM YOGYAKARTA
- 8. www.anakkendali.com. 2019. E-Book Tutorial ESP8266 Modul IOT
 https://www.scribd.com/document/402110923/EBOOK-Tutorial-ESP8266-Modul-IOT-www-anakkendali-com-pdf
- Rachmad Andri Atmoko, S.ST, M.T. 2019.
 Dasar Implementasi Protokol MQTT Menggunakan Python dan NodeMCU. Mokosoft Media