

MHF

	MILIK PERPUSTAKAAN UNIVERSITAS ISLAM NEGERI YOGYAKARTA
Diterima	30 APR 2009
Inventarisasi	: 6.98/78/HD. c/2009.
Klasifikasi	: DDA.16 RUD 09
Subjek	: Microcontroller

**HALAMAN PENGESAHAN**

Tugas Akhir berjudul:

**MIKROKONTROLER AT89S52 UNTUK SISTEM KENDALI ALAT LISTRIK DENGAN STANDARD PROTOKOL DMX512**

Disusun oleh:  
RUDY SURYAWAN  
(NIM : 03 06 03926)

dinyatakan telah memenuhi syarat  
pada tanggal: 1 April 2009

Pembimbing I,

Drs. T.Iwan B.Pratama, M.Eng.

Pembimbing II,

Josef H. Nudu, ST.,MT.

Tim Pengaji:

Pengaji I,

Drs. T.Iwan B.Pratama, M.Eng.

Pengaji II,

Brilianta B. Nugraha, S.T.,M.T. Hadi Santono, S.T.,M.T.

Pengaji III,

Yogyakarta, 1 April 2009  
Universitas Atma Jaya Yogyakarta  
Fakultas Teknologi Industri



Paulino Mudijhartono, S.T.,M.T.

**HALAMAN PERSEMBAHAN**



Saya persembahkan untuk:  
Papa dan Mama

"Bagaimana pendapatmu? Jika seorang mempunyai seratus ekor domba, dan seekor di antaranya sesat, tidakkah ia akan meninggalkan yang sembilan puluh sembilan ekor di pegunungan dan pergi mencari yang sesat itu?. Dan Aku berkata kepadamu: Sesungguhnya jika ia berhasil menemukannya, lebih besar kegembiraannya atas yang seekor itu dari pada atas yang kesembilan puluh sembilan ekor yang tidak sesat."

(Matius 18:12-13)

## **KATA PENGANTAR**

Puji dan syukur kepada Tuhan Yang Maha Esa atas segala penyertaan dan bimbinganNya sehingga penulis dapat menyelesaikan skripsi ini dengan baik. Skripsi ini disusun sebagai salah satu syarat untuk mencapai derajat kesarjanaan di Program Studi Teknik Industri, Fakultas Teknologi Industri, Universitas Atma Jaya Yogyakarta.

Pada kesempatan ini, penulis ingin mengucapkan terima kasih yang sebesar-besarnya kepada :

1. Bapak Drs. T. Iwan Budhi Pratama, M.Eng., selaku Pembimbing I, yang telah mengajarkan banyak hal yang sangat berharga kepada penulis.
2. Bapak Josef Hernawan Nudu, S.T., M.T., selaku Pembimbing II atas waktu dan diskusi-diskusinya yang berharga.
3. Segenap dosen dan staff UAJY, terutama di Laboratorium Sistem Produksi dan Elektronika Industri. Pak Ariyono, Bu Yayan, Bu Yanti, Bu Nana, Mas Agung, Mas Heri Pitarsa, Pak Brili, Pak Madyana dan teman-teman asisten ( Aab, Hendri, Echa, Yuli, Monic, Roswita, Sheila, Otonk, Seto, Doddy, Rudy, Vina, Maia, Melinda, Gempil, Luki, Galih, Ricky, Vivin dan Maxi) yang telah memberikan banyak pertolongan dan dukungan.
4. Papa, Mama, dan ketiga kakakku tercinta atas semua dukungan material dan spiritual.
5. Teman-temanku yang selalu membantuku ( Daniel, Borland, Pitiks, Adi, Yuyud, Aan Kudus, Agung Gontenk, Nuki, Beje, Koko, Nando, Tedjo, Doddy

Porong, Casper, Meta, Rosi, Lina, Novi, Jefri, Doni, Christian, Eka, Ino, Yoyok, Edo, Luki, Upik, Rika, Wiwik) yang telah mengajarkan saya banyak hal mengenai *program*, desain, *be a leader, love, life, friends*, motivasi dan banyak lagi ilmu berharga lainnya.

6. Semua pihak yang telah ikut serta dan berpartisipasi dalam penulisan, penyusunan dan penyelesaian skripsi yang tidak dapat disebutkan satu persatu.

Penulis menyadari bahwa penulisan skripsi ini masih jauh dari sempurna, oleh karena itu penulis mengharapkan adanya kritik dan saran yang bersifat membangun dari pembaca supaya bisa dikembangkan dan disempurnakan.

Yogyakarta, Maret 2009

(Penulis)

## DAFTAR ISI

<b>HALAMAN JUDUL .....</b>	i
<b>HALAMAN PENGESAHAN .....</b>	ii
<b>HALAMAN PERSEMBERANAH .....</b>	iii
<b>KATA PENGANTAR .....</b>	iv
<b>DAFTAR ISI .....</b>	vi
<b>DAFTAR TABEL .....</b>	viii
<b>DAFTAR GAMBAR .....</b>	ix
<b>DAFTAR LAMPIRAN .....</b>	x
<b>INTISARI .....</b>	xi
<b>BAB 1: PENDAHULUAN .....</b>	1
1.1. Latar Belakang.....	1
1.2. Perumusan Masalah .....	2
1.3. Tujuan Penelitian .....	2
1.4. Batasan Masalah .....	3
1.5. Metodologi Penelitian .....	3
1.5.1. Diagram Prosedur Penelitian...	3
1.5.2. Uraian Langkah Penelitian.....	5
1.6. Sistematika Penulisan .....	5
<b>BAB 2: TINJAUAN PUSTAKA .....</b>	7
<b>BAB 3: LANDASAN TEORI .....</b>	10
2.1. Sistem .....	10
3.2. Pengertian Otomasi.....	10
3.3. Proses Kendali .....	12
3.4. Komunikasi Antarmuka ( <i>Interface</i> ) .....	13
3.4.1. Standardisasi DMX512 .....	15
3.4.2. Prinsip kerja DMX512 .....	16
3.5. Transmisi Data .....	17

<b>3.6. Sistem Kendali Berbasis Mikrokontroler .....</b>	<b>20</b>
3.6.1. Struktur Dasar Mikrokontroler...	21
3.6.2. Mikrokontroler AT89S52.....	23
3.6.3. Register Fungsi Khusus.....	30
3.6.4. Organisasi Memori.....	31
 <b>BAB 4: PERANCANGAN DAN PROFIL PROGRAM.....</b>	 <b>33</b>
4.1. Perancangan Perangkat Keras .....	33
4.2. Perancangan Program .....	39
 <b>BAB 5: HASIL DAN PEMBAHASAN .....</b>	 <b>41</b>
5.1. Analisis Perangkat Pendukung.....	41
5.1.1. Analisis Software .....	41
5.1.2. Analisis Hardware .....	42
5.2. Pembahasan Program .....	42
5.2.1. Pembacaan Serial DMX512 .....	42
5.2.2. Pengendalian .....	47
5.3. Analisis Biaya .....	47
5.4. Kelebihan dan Kekurangan Perancangan...	48
5.5. Kaitan dengan Sistem Industri .....	50
5.6. Kelebihan dan Kekurangan Jenis Pengendalian.....	51
 <b>BAB 6: PENUTUP.....</b>	 <b>52</b>
6.1. Kesimpulan.....	52
6.2. Saran.....	52
 <b>DAFTAR PUSTAKA .....</b>	 <b>54</b>

## **DAFTAR TABEL**

1.	Tabel 2.1.	Perbedaan Penelitian Terdahulu dengan Penelitian Sekarang.....	9
2.	Tabel 3.1.	Waktu Proses Pengiriman Sinyal DMX 512 .....	15
3.	Tabel 3.2.	Perbedaan RS232 dengan RS485.....	19
4.	Tabel 3.3.	Fungsi Pin Port 1 Mikrokontroler AT89S52 .....	26
5.	Tabel 5.1.	Tabel Rincian Harga Komponen.....	47
6.	Tabel 5.2.	Tabel Perbandingan Sistem Kendali Peralatan Listrik Dahulu, Sekarang dan Kendali Manual.....	49
7.	Tabel 5.3	Tabel Perbandingan Jenis Pengendalian .....	52

## **DAFTAR GAMBAR**

1.	Gambar 1.1.	Langkah-langkah Penelitian .....	4
2.	Gambar 3.1.	Skema <i>Open Loop</i> .....	11
3.	Gambar 3.2.	Skema <i>Closed Loop</i> .....	12
4.	Gambar 3.3.	Empat Elemen Dasar Otomasi .....	12
5.	Gambar 3.4.	Diagram Sistem Kendali Peralatan Listrik .....	13
6.	Gambar 3.6.	XLR Conector .....	14
7.	Gambar 3.7.	<i>Timming</i> Diagram Sinyal Pengiriman Data .....	15
8.	Gambar 3.8.	<i>Waveform</i> RS485 .....	18
9.	Gambar 3.9.	IC SN75176 .....	20
10.	Gambar 3.10.	Struktur Dasar Mikrokontroler....	21
11.	Gambar 3.11.	Mikrokontroler AT89S52 .....	25
12.	Gambar 3.12.	Rangkaian Osilator.....	28
13.	Gambar 4.1.	Rangkaian Catu Daya .....	34
14.	Gambar 4.2.	Rangkaian Protokol RS485.....,	35
15.	Gambar 4.3.	Rangkaian Penerima dan Pengendali .....	37
17.	Gambar 4.4.	Rangkaian Driver .....	38
18.	Gambar 4.5.	<i>Flowchart</i> Program .....	40
19.	Gambar 5.1.	Register PCON.....	43
20.	Gambar 5.2.	Register SCON.....	44
21.	Gambar 5.3.	Register IE.....	44

## **DAFTAR LAMPIRAN**

1.	LAMPIRAN 1: <i>Gambar Layout Receiver</i> dan <i>Driver</i> .....	56
2.	LAMPIRAN 2: <i>Tata Letak Komponen</i> .....	57
3.	LAMPIRAN 3: <i>Gambar Skema Rangkaian</i> .....	58
4.	LAMPIRAN 4: <i>Foto Rangkaian Receiver Dan Driver DMX 512</i> .....	59
5.	LAMPIRAN 5: <i>Program Listing Receiver</i> .....	60
6.	LAMPIRAN 6: <i>Atmel Semiconductor</i> .....	64

## INTISARI

Kemajuan teknologi yang sangat cepat dan ketat menuntut proses pembelajaran yang intensif dan kontinu terhadap penerapan Ilmu Pengetahuan dan Teknologi. Salah satu jenis teknologi yang sedang berkembang saat ini adalah teknologi mikrokontroler. Teknologi mikrokontroler banyak digunakan oleh perusahaan-perusahaan besar sebagai pengganti PLC karena perancangan rangkaian berbasis mikrokontroler relatif murah, tetapi memiliki nilai ekonomis yang tinggi.

Peralatan listrik pada umumnya menggunakan listrik AC, misalkan kipas angin, Air Conditioner, dan lampu. Peralatan listrik pada suatu gedung yang luas dan lebih dari dua lantai pada umumnya berjumlah banyak dan terletak pada jarak yang berjauhan antara satu dengan yang lainnya. Hal ini sangat merepotkan apabila harus menghidupkan atau mematikan peralatan listrik, dan juga bisa membahayakan jika terjadi korslet atau lupa mematikan alat listrik yang jaraknya satu dengan yang lainnya saling berjauhan. Oleh sebab itu diperlukan sistem pengendalian jarak jauh dengan standard protocol DMX512.

Melalui penelitian ini dihasilkan sistem pengendalian peralatan listrik dengan menggunakan mikrokontroler AT89S52 melalui standard protokol DMX 512. Dari komputer mengirimkan data DMX 512 dan diolah receiver melalui RS485. Tujuannya untuk mengendalikan jarak jauh yang tahan terhadap noise dan memudahkan untuk pengendalian yang terpusat.