

**TUGAS AKHIR**  
**RANCANG BANGUN ALAT *MAINTENANCE WARNING***  
**UNTUK PEMELIHARAAN KENDARAAN BERBASIS *IoT***  
**(*INTERNET of THINGS*)**

Ditujukan untuk memenuhi sebagai persyaratan  
memperoleh gelar Sarjana Terapan



Disusun oleh :

FADHIL AL RASYID

19.II.0289

**PROGRAM STUDI SARJANA TERAPAN**  
**TEKNOLOGI REKAYASA OTOMOTIF**  
**POLITEKNIK KESELAMATAN TRANSPORTASI JALAN**  
**TEGAL**  
**2023**

**HALAMAN PERSETUJUAN**  
**RANCANG BANGUN ALAT *MAINTENANCE WARNING* UNTUK**  
**PEMELIHARAAN KENDARAAN BERBASIS *IoT (INTERNET of THINGS)***  
*(DESIGN AND DEVELOPMENT A MAINTENANCE WARNING FOR IOT BASED  
VEHICLE MAINTENANCE)*

Disusun Oleh :

**Fadhil Al Rasyid**

**19.02.0289**

Telah disetujui oleh :

Pembimbing

Tanggal: 21 Juni 2023



**Rifano, S.Pd., M.T.**

**NIP. 198504152019021003**

**HALAMAN PENGESAHAN**  
**RANCANG BANGUN ALAT *MAINTENANCE WARNING* UNTUK**  
**PEMELIHARAAN KENDARAAN BERBASIS *IoT (INTERNET of THINGS)***

*(DESIGN AND DEVELOPMENT A MAINTENANCE WARNING FOR IOT BASED  
VEHICLE MAINTENANCE)*

Disusun Oleh :

**Fadhil Al Rasyid**

**19.02.0289**

Telah dipertahankan didepan tim penguji:

Pada Tanggal,

Ketua Sidang

Tanda Tangan

**Rifano, S.Pd., M.T.**  
**NIP. 198504152019021003**



Penguji 1

Tanda Tangan

**Pipit Rusmandani, M.T.**  
**NIP. 198506052008122002**



Penguji 2

Tanda Tangan

**Drs. Gunawan, M.T.**  
**NIP. 196212181989031006**



Mengetahui  
Ketua Program Studi  
Teknologi Rekayasa Otomotif



**Faris Humami, M.Eng.**  
**NIP. 199011102019021002**

## **HALAMAN PERNYATAAN**

Yang bertanda tangan di bawah ini:

Nama : Fadhil Al Rasyid

Notar. : 19.II.0289

Program Studi : Teknik Rekayasa Otomotif

Menyatakan bahwa Tugas Akhir dengan judul "*(RANCANG BANGUN ALAT MAINTENANCE WARNING UNTUK PEMELIHARAAN KENDARAAN BERBASIS IoT (Internet of Things))*" Tidak ada bagian karya ilmiah lain yang pernah diajukan untuk memperoleh gelar akademik dari suatu Perguruan Tinggi, dan tidak ada karya atau pendapat yang ditulis atau diterbitkan oleh orang/lembaga lain selain yang telah disebutkan secara tertulis dalam laporan ini dan untuk apa sumbernya ditunjukkan secara menyeluruh dalam daftar pustaka.

Penulis bersedia dikenakan sanksi akademik dan/atau sanksi hukum terkait apabila Tugas Akhir ini kemudian terbukti menjiplak karya penulis lain dan/atau dengan sengaja memberikan karya atau pandangan yang merupakan karya penulis lain.

Tegal, 02 Agustus 2023

Yang menyatakan



Fadhil Al Rasyid

**RANCANG BANGUN ALAT *MAINTENANCE WARNING* UNTUK  
PEMELIHARAAN KENDARAAN BERBASIS IoT (*INTERNET OF THINGS*)**

**Fadhil Al Rasyid**  
**Notar. 19.II.2809**

E-mail: [fadhilalrasyid1228@gmail.com](mailto:fadhilalrasyid1228@gmail.com)

Program Studi Teknologi Rekayasa Otomotif Politeknik Keselamatan Transportasi  
Jalan (PKTJ) Tegal

**ABSTRAK**

Sistem otomatis merupakan salah satu bagian dari perkembangan zaman. Dengan adanya sistem otomatis dapat memudahkan dan mempercepat kerja serta memonitor dari setiap perangkat atau benda yang terhubung dengan sistem. Sistem otomatis yang perlu diterapkan pada kendaraan bermotor sekarang ini yaitu sistem yang berfungsi untuk pengingat melakukan perbaikan dan perawatan berkala untuk kendaraan, dikarenakan rutinitas yang padat menyebabkan pemilik kendaraan lupa memastikan kondisi kendaraan mereka.

Penelitian yang dilakukan bertujuan membuat alat pengingat perawatan dan perbaikan berkala yaitu Maintenance Warning system. Alat ini bekerja menghitung jarak tempuh kendaraan dengan mengakumulasi jumlah putaran roda kendaraan. Dengan menggunakan sensor Proximity Logam sebagai inputan, mikrokontroller Arduino UNO sebagai pengolahan yang diprogram dengan *Arduino IDE (Integrated Development Environment)*, *Arduino IDE* berperan untuk menulis program dan meng-upload program ke dalam memori mikrokontroller dan keluaran atau *output* berupa display LCD yang berguna untuk menampilkan peringatan berupa jumlah odometer di kendaraan, buzzer yang berguna mengeluarkan bunyi sebagai pengingat dan aplikasi yang berfungsi menampilkan jumlah odometer dan pesan peringatan perawatan dan perbaikan kendaraan.

Hasil penerapan alat pada kendaraan dan uji coba menunjukkan sensor proximity logam bekerja secara optimal dengan membaca jumlah putaran roda. Mikrokontroller dapat mengolah data dan mengirimkan data ke output untuk ditampilkan pada LCD dan aplikasi. Pada jarak yang sudah ditentukan alat akan memberikan peringatan berupa alarm dari buzzer dan peringatan berupa tampilan pada LCD dan aplikasi.

**Kata kunci: Kendaraan Bermotor, Perawatan Kendaraan Berkala,  
Sistem IoT (*Internet of Things*)**

***DESIGN AND DEVELOP A MAINTENANCE WARNING TOOL FOR IoT  
(INTERNET OF THINGS) BASED VEHICLE MAINTENANCE***

**Fadhil Al Rasyid**  
**Notar. 19.II.2809**

E-mail: [fadhilalrasyid1228@gmail.com](mailto:fadhilalrasyid1228@gmail.com)

***ABSTRACT***

*The automatic system is one part of the times. With an automated system, it can facilitate and speed up work and monitor every device or object connected to the system. An automated system that needs to be applied to motorized vehicles today is a system that functions as a reminder to carry out periodic repairs and maintenance for vehicles, because busy routines cause vehicle owners to forget to check the condition of their vehicles.*

*The research conducted aims to create a periodic maintenance and repair reminder tool, namely the Maintenance Warning system. This tool works to calculate the vehicle's mileage by accumulating the number of vehicle wheel rotations. By using the Metal Proximity sensor as input, the Arduino UNO microcontroller as processing is programmed with the Arduino IDE (Integrated Development Environment), the Arduino IDE has the role of writing programs and uploading programs into the microcontroller memory and the output is in the form of an LCD display which is useful for displaying warnings in the form of the number of odometers in the vehicle, a buzzer that is useful for sounding as a reminder and an application that functions to display the number of odometers and warning messages for vehicle maintenance and repairs.*

*The results of the application of the tool on the vehicle and the trials show that the metal proximity sensor works optimally by reading the number of wheel rotations. Microcontroller can process data and send data to output to be displayed on the LCD and applications. At a predetermined distance the tool will give a warning in the form of an alarm from a buzzer and a warning in the form of a display on the LCD and an application.*

***Keywords: Motorized Vehicles, Periodic Vehicle Maintenance, IoT (Internet of Things) Systems***

## **PERSEMBAHAN**

Dengan rasa syukur yang sangat dalam atas segala nikmat dan karunia yang Allah SWT berikan, karya tugas akhir ini akan saya persembahkan kepada:

1. Allah SWT yang telah memberikan kehidupan, hidayah, kesehatan serta kesempatan kepada penulis untuk terus belajar dalam mengembangkan diri.
2. Bapak dan Ibu saya tercinta, Bapak Akmad Triyono (Alm) dan Ibu Rusmiyatni yang selalu mencerahkan segala kasih sayangnya, motivasi dan pengorbanan yang tidak dapat tergantikan oleh apapun. Semoga Allah SWT senantiasa memberikan kebahagiaan kepada Bapak (Alm) dan Ibu senantiasa diberi kesehatan dan selalu dalam lindungan Allah SWT.
3. Kakak tersayang, Ajeng Restania Putri. Terimakasih selalu memberikan semangat, cinta, inspirasi dan dukungan. Sungguh sangat menakjubkan bagaimana caramu memberikan saya semua hal tersebut. Terimakasih untuk semua hal baik dan simpatik.
4. Kepada keluarga besar saya terimakasih atas doa dan dukungan yang diberikan selama ini, semoga senantiasa diberikan kesehatan, rezeki yang berkah, serta umur yang berkah.
5. Dosen Pembimbing saya, Bapak Rifano, S.Pd., M.T., yang telah membimbing saya dari awal hingga akhir dalam menyelesaikan skripsi ini dengan penuh ketelitian dan kesabaran.
6. Program Studi Teknologi Rekayasa Otomotif, serta Bapak Ibu dosen yang telah memberikan ilmu yang sangat berharga dan sangat membantu dalam proses penyusunan tugas akhir.
7. Kekasihku tersayang, Annisa Farah Tadayyan Wa Mutsaqqof yang selalu memberikan dukungan, kebaikan, perhatian, dan motivasi. Terimakasih karena kehadiranmu dalam hidupku.
8. Sahabat dan teman seperjuangan saya yang selalu memberikan semangat dan motivasi kepada saya dalam keadaan apapun.

## KATA PENGANTAR

Alhamdulillah, puji syukur kepada Allah SWT karena dengan rahmat, hidayah, dan inayah-Nya, maka penulis dapat menyelesaikan tugas akhir ini yang berjudul Rancang Bangun.

Penulis menyadari bahwa dalam skripsi ini masih terdapat banyak kekurangan, yang dalam hal ini dikarenakan kelemahan dan keterbatasan penulis. Namun demikian penulis berharap semoga skripsi ini bermanfaat khususnya bagi penulis.

Dalam penyusunan skripsi ini, penulis merasa banyak mendapat bantuan, bimbingan, dan saran dari berbagai pihak. Dengan segala kerendahan hati, penulis mengucapkan terima kasih kepada:

1. Bapak I Made Suartika, A.TD., M.Eng.Sc., selaku Direktur Politeknik Keselamatan Transportasi Jalan Tegal.
2. Bapak Faris Humami, M.Eng., selaku Ketua Program Studi Teknologi Rekayasa Otomotif Politeknik Keselamatan Transportasi Jalan Tegal.
3. Bapak Rifano, S.Pd., M.T., selaku Dosen Pembimbing tugas akhir. Terima kasih saya ucapkan atas segala bimbingan, arahan, masukan, motivasi, serta kesabarannya sehingga penyusunan tugas akhir ini terselesaikan.
4. Segenap Dosen dan Staff Administrasi Politeknik Keselamatan Transportasi Jalan (PKTJ) Tegal.
5. Seluruh Dosen dan Staff Akademik Program Studi Teknologi Rekayasa Otomotif Politeknik Keselamatan Transportasi Jalan (PKTJ) Tegal.
6. Bapak dan Ibu saya tercinta, Bapak Akhmad Triyono (Alm) dan Ibu Rusmiyati beserta keluarga besar saya, terimakasih atas doa dan dukungannya dalam proses penyusunan skripsi.
7. Segenap teman-teman seperjuangan saya TRO-A 19, terimakasih telah mewarnai dunia perkuliahan saya *see you on top*.
8. Semua pihak yang tidak dapat penulis sebutkan satu persatu yang telah memberikan bantuan dan support dalam menyelesaikan tugas akhir ini.
9. Dan untuk diri saya, terimakasih sudah berjuang sampai di titik ini, kamu hebat kamu luar biasa. Mari berjuang lebih keras lagi kedepannya untuk hal yang jauh lebih besar.

Semoga Allah SWT membalas segala kebaikan kepada semua pihak yang telah turut serta membantu terselesaikannya tugas akhir ini. Semoga karya ini dapat memberi manfaat untuk banyak orang. Aamiin Ya Rabbal 'Alamin.

Tegal, 19 Juni 2023



Fadhil Al Rasyid

## DAFTAR ISI

<b>HALAMAN JUDUL .....</b>	<b>1</b>
<b>HALAMAN PERSETUJUAN .....</b>	<b>i</b>
<b>HALAMAN PENGESAHAN .....</b>	<b>ii</b>
<b>HALAMAN PERNYATAAN.....</b>	<b>iii</b>
<b>ABSTRAK.....</b>	<b>iv</b>
<b>ABSTRACT.....</b>	<b>v</b>
<b>PERSEMBAHAN .....</b>	<b>vi</b>
<b>KATA PENGANTAR .....</b>	<b>vii</b>
<b>DAFTAR ISI .....</b>	<b>ix</b>
<b>DAFTAR TABEL.....</b>	<b>xii</b>
<b>DAFTAR GAMBAR.....</b>	<b>xiii</b>
<b>BAB I PENDAHULUAN .....</b>	<b>1</b>
I.1 Latar Belakang.....	1
I.2 Identifikasi Masalah.....	3
I.3 Rumusan Masalah .....	4
I.4 Batasan Masalah .....	4
I.5 Tujuan Penelitian .....	5
I.6 Manfaat Penelitian .....	5
I.7 Sistematika Penulisan .....	6
<b>BAB II TINJAUAN PUSTAKA .....</b>	<b>7</b>
II.1 Landasan Teori.....	7
II.1.1 Kendaraan Bermotor .....	7
II.1.2 Perawatan Kendaraan Berkala.....	7
II.1.3 Sistem <i>IoT (Internet of Things)</i> .....	11
II.2 Komponen-komponen yang Digunakan .....	12
II.2.1 Arduino Uno .....	12
II.2.2 Modul NodeMCU ESP 8266.....	16
II.2.3 <i>Global Positioning System</i> .....	18
II.2.4 Sensor Proximity Logam .....	20
II.2.5 <i>LCD (Liquid Crystal Display) 16x2</i> .....	21
II.2.6 Modul I2C ( <i>Inter-Integrated Circuit</i> ) .....	21
II.2.7 Buzzer .....	22
II.2.8 Kable <i>Jumper</i> .....	23
II.3 Software Yang Digunakan.....	24

II.3.1 <i>Fritzing</i> .....	24
II.3.2 Arduino <i>IDE</i> ( <i>Integrated Development Enviroment</i> ) .....	25
II.3.3 Aplikasi Blynk .....	26
<b>BAB III METODE PENELITIAN.....</b>	<b>30</b>
III.1 Lokasi dan Waktu Penelitian .....	30
III.1.1 Lokasi Penelitian.....	30
III.1.2 Jadwal Penelitian.....	30
III.2 Metode Penelitian .....	30
III.3 Tahapan Penelitian .....	32
III.4 Pengertian Tentang Diagram Penelitian .....	33
III.5 Sumber Data Penelitian .....	35
III.5.1 Data Primer .....	35
III.5.2 Data Sekunder .....	35
III.5.3 Alat dan Bahan.....	36
III.6 Teknik Pengumpulan Data .....	36
III.6.1 Metode Observasi.....	36
III.6.2 Metode Studi Literatur.....	36
III.6.3 Metode Dokumentasi .....	37
III.7 Rangkaian Perangkat Keras .....	37
III.8 Perancangan Perangkat Lunak .....	37
III.9 Skema Kerja Alat .....	39
III.10 Teknik Pengambilan Data di Roda.....	41
<b>BAB IV HASIL DAN PEMBAHASAN.....</b>	<b>42</b>
IV.1 Perancangan Alat.....	42
IV.1.1 Perancangan Alat Pada Aplikasi Fritzing .....	42
IV.1.2 Tahapan <i>Coding</i> dan <i>Testing</i> .....	45
IV.1.3 Tahap Kalibrasi Sensor .....	49
IV.2 Perakitan Alat .....	52
IV.2.1 Pembuatan alat.....	52
IV.2.2 Perakitan Sensor Proximity Logam .....	53
IV.2.3 Perakitan <i>LCD</i> ( <i>Liquid Crystal Display</i> ) I2C dan Buzzer .....	53
IV.2.4 Perakitan modul <i>GPS</i> ( <i>Global Positioning System</i> ).....	54
IV.2.5 Perakitan akhir box .....	55
IV.3 Pembuatan Aplikasi Tampilan .....	56
IV.3.1 Membuat aplikasi tampilan Blynk. ....	56

IV.4 Penerapan Pada Kendaraan. ....	60
IV.5 Cara Kerja Alat.....	61
IV.6 Uji Coba Alat .....	61
IV.6.1 Uji Coba Awal .....	61
IV.6.2 Uji Coba Akhir.....	66
IV.7 HASIL UJI COBA ALAT.....	69
IV.8 KEGUNAAN ALAT .....	72
<b>BAB V KESIMPULAN DAN SARAN .....</b>	<b>73</b>
V.1 KESIMPULAN .....	73
V.2 SARAN .....	74
<b>DAFTAR PUSTAKA.....</b>	<b>75</b>
<b>LAMPIRAN .....</b>	<b>77</b>
<b>RIWAYAT HIDUP .....</b>	<b>87</b>

## **DAFTAR TABEL**

Tabel II. 1 Tabel Jadwal Perawatan Kendaraan .....	9
Tabel II. 2 Spesifikasi Arduino Uno.....	13
Tabel II. 3 Spesifikasi ESP 8266 .....	17
Tabel II. 4 Spesifikasi GPS U Blox Neo M-8 .....	19
Tabel II. 5 Penelitian terkait .....	29
Tabel III. 1 Kinerja Alat.....	34
Tabel IV. 1 Penjelasan Wiring Komponen.....	44
Tabel IV. 2 Tabel Kalibrasi Sensor .....	49
Tabel IV. 3 Hasil Penerapan Pada Kendaraan .....	69

## DAFTAR GAMBAR

Gambar II. 1 Arduino UNO .....	14
Gambar II. 2 Modul GPS U Blox Neo M-8 .....	19
Gambar II. 3 Proximity Sensor .....	20
Gambar II. 4 LCD 16x2 .....	21
Gambar II. 5 Modul I2C .....	22
Gambar II. 6 Buzzer .....	22
Gambar II. 7 Kabel Jumper .....	23
Gambar II. 8 Tampilan Fritzing .....	24
Gambar II. 9 Tampilan Arduino IDE .....	25
Gambar II. 10 Tampilan MIT App Inventor.....	26
Gambar III. 1 Langkah-langkah penelitian R&D .....	30
Gambar III. 2 Diagram Alir Penelitian .....	32
Gambar III. 3 Diagram Perancangan dan Perakitan Alat .....	35
Gambar III. 4 Perangkaian perangkat keras di aplikasi Fritzing.....	37
Gambar III. 5 Diagram Alir Skema Kerja Alat.....	39
Gambar IV. 1 Tampilan Awal Aplikasi Fritzing .....	42
Gambar IV. 2 Panel Parts Komponen .....	43
Gambar IV. 3 Gambar Rangkaian .....	44
Gambar IV. 4 Tampilan Awal Aplikasi Arduino IDE .....	45
Gambar IV. 5 Tahap Include Library.....	47
Gambar IV. 6 Pemrograman Setup dan Loop.....	47
Gambar IV. 7 Sensor Proximity yang Mendeteksi Plat Besi .....	49
Gambar IV. 8 Sensor Proximity Logam yang Mendeteksi Alumunium .....	50
Gambar IV. 9 Sensor Proximity Logam yang Tidak Mendeteksi Plastik.....	50
Gambar IV. 10 Sensor Proximity Logam Tidak Mendeteksi Kampas Rem .....	51
Gambar IV. 11 Sensor Proximity Logam yang Mendeteksi Logam Kuningan.....	51
Gambar IV. 12 Sensor Proximity Logam yang Tidak Mendeteksi Potongan Karet	52
Gambar IV. 13 Perakitan Sensor Proximity Logam .....	53
Gambar IV. 14 Perakitan LCD I2C .....	54
Gambar IV. 15 Perakitan Buzzer.....	54
Gambar IV. 16 Perakitan Modul GPS.....	55
Gambar IV. 17 Hasil Box Alat.....	55
Gambar IV. 18 Download Aplikasi Blynk.....	56
Gambar IV. 19 New Project .....	57
Gambar IV. 20 Membuat Projek Baru .....	57
Gambar IV. 21 Tampilan Widget Box .....	58
Gambar IV. 22 Tampilan Aplikasi Blynk.....	59
Gambar IV. 23 Pembuatan dan Pemasangan Dudukan .....	60
Gambar IV. 24 Alat Terpasang Pada Kendaraan.....	60
Gambar IV. 25 Aplikasi yang Ter-install di Smartphone Pengguna Kendaraan ...	62
Gambar IV. 26 Input Tegangan untuk Alat Maintenance Warning .....	62
Gambar IV. 27 Mengaktifkan Hotspot .....	63
Gambar IV. 28 Menyiapkan Potongan Plat Besi .....	63
Gambar IV. 29 LED pada Sensor Menyala .....	64
Gambar IV. 30 Muncul Tampilan pada LCD .....	65

Gambar IV. 31 Tampilan pada Aplikasi .....	65
Gambar IV. 32 Penerapan pada Kendaraan .....	66
Gambar IV. 33 Pemasangan Input Daya Accu Kendaraan .....	67
Gambar IV. 34 Form Kinerja Alat.....	68
Gambar IV. 35 Tampilan pada Aplikasi dan Alat Jarak 20.000 KM .....	70
Gambar IV. 36 Tampilan pada Aplikasi dan Alat Jarak 10.000 KM .....	70
Gambar IV. 37 Tampilan pada Aplikasi dan Alat Jarak 30.000 KM .....	71
Gambar IV. 38 Tampilan pada Aplikasi dan Alat Jarak 40.000 KM .....	71
Gambar IV. 39 Tampilan pada Applikasi dan Alat Jarak 50.000 KM .....	72