

621317
Adi
3
2002



SISTEM PENGENDALI PINTU KERETA API OTOMATIS

TUGAS AKHIR

OLEH :

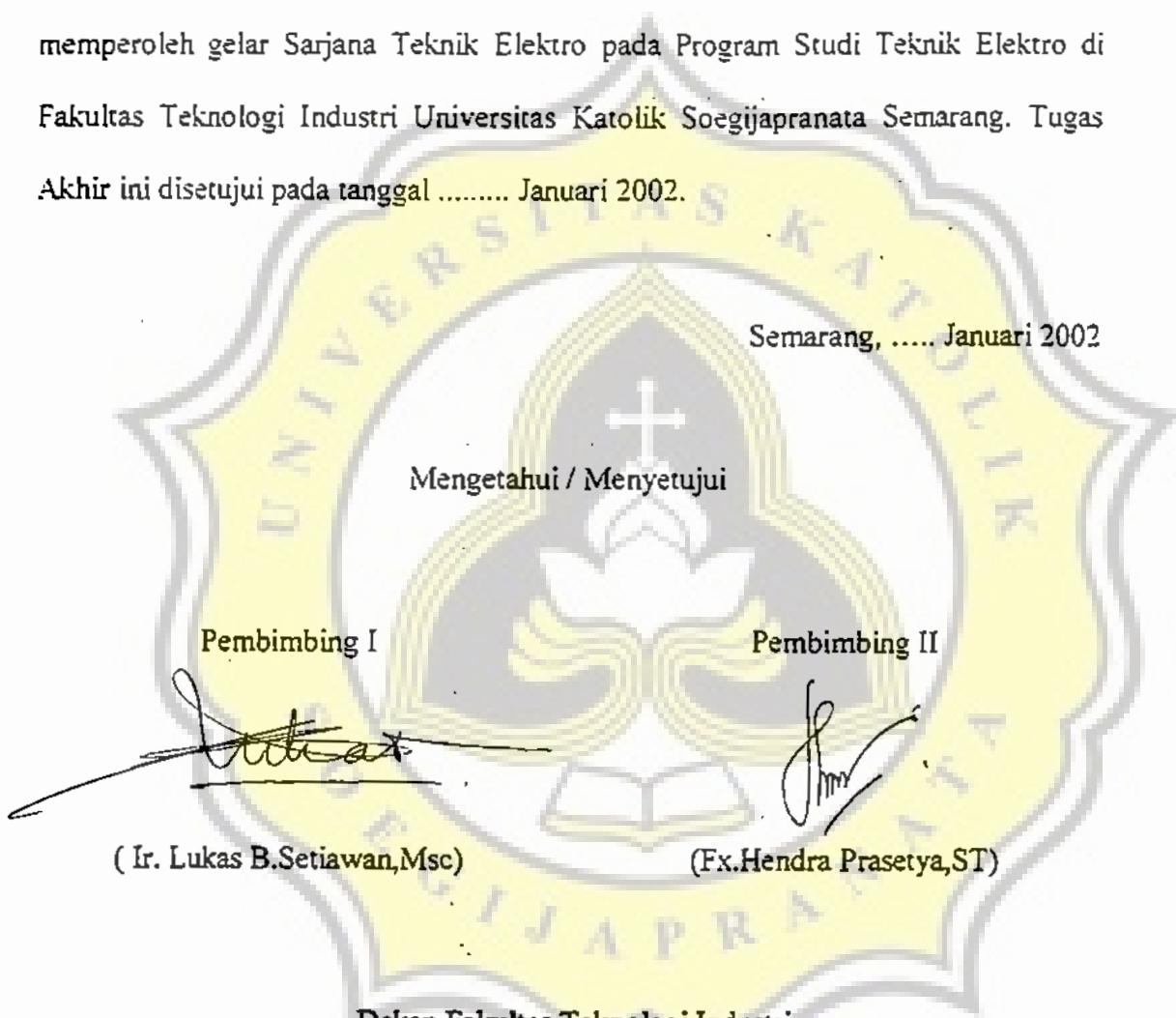
ADI SURYANTO
93.50.008

TUGAS AKHIR			
NO. INV.	58 /TE/ C1	Cat:	TGL. 01-03-02
Th. Angg.	01/02	Parap:	Calypso
PARAP.			

PROGRAM STUDI TEKNIK ELEKTRO
FAKULTAS TEKNOLOGI INDUSTRI
UNIVERSITAS KATOLIK SOEGIJAPRANATA
SEMARANG
2002

PENGESAHAN

Tugas Akhir dengan judul **SISTEM PENGEDALI PINTU KERETA API OTOMATIS** diajukan untuk memenuhi sebagian dari persyaratan dalam memperoleh gelar Sarjana Teknik Elektro pada Program Studi Teknik Elektro di Fakultas Teknologi Industri Universitas Katolik Soegijapranata Semarang. Tugas Akhir ini disetujui pada tanggal Januari 2002.



Dekan Fakultas Teknologi Industri
Universitas Katolik Soegijapranata



ABSTRAKSI

Sistem mikrokontroler merupakan pemegang kendali utama pada sistem pengendalian pintu kereta api otomatis. Mikrokontroler memperoleh masukan dari saklar yang terpasang pada simulator rel kereta api dan simulator jalan raya. Prinsip kerjanya adalah apabila ada kereta api datang mendekati pintu lintasan dan menyentuh saklar lintasan kereta api, maka mikrokontroler akan mengaktifkan alarm dan lampu tanda bahaya sebagai tanda bahwa ada kereta api yang sedang lewat. Bersamaan dengan itu, portal pintu lintasan akan tertutup. Setelah kereta api melewati portal pintu lintasan dan menyentuh saklar lintasan kereta api, maka alarm dan lampu tanda bahaya dinon-aktifkan sehingga kedua portal pintu lintasan kereta api terbuka kembali.

Gerakan penutupan portal lintasan tidak hanya dipengaruhi oleh lewatnya kereta api, melainkan juga dipengaruhi ada tidaknya kendaraan di dekat pintu lintasan (ditandai dengan tersentuhnya saklar di jalan raya). Apabila portal akan tertutup sedangkan di dekat pintu lintasan terdapat kendaraan yang sedang melaju maka penutupan portal ditunda sampai kendaraan melewati rel kereta api (diketahui dari kondisi saklar dalam keadaan terbuka). Setelah tidak ada kendaraan di dekat pintu lintasan maka portal segera ditutup.

Untuk menjaga dari segala kemungkinan maka disediakan dua buah tombol manual untuk membuka dan menutup kedua portal. Dengan demikian, selain operasi pengendalian portal secara otomatis juga tersedia operasi pengendalian portal secara manual dimana kedua portal dapat dibuka atau ditutup meskipun tidak ada kereta api yang lewat. Blok diagram perancangan perangkat keras secara keseluruhan.

KATA PENGANTAR

Puji Syukur Kehadirat Tuhan Maha Esa atas segala berkat, rahmat dan kemurahan yang telah dilimpahkanNya sehingga penulis dapat menyusun dan menyelesaikan penulisan Laporan Tugas Akhir ini.

Tujuan dari penyusunan dan penulisan Laporan Tugas Akhir ini adalah sebagai salah satu syarat untuk mencapai gelar Sarjana Teknik Elektro pada Program Studi Teknik Elektro di Fakultas Teknologi Industri Universitas Katolik Soegijapranata Semarang.

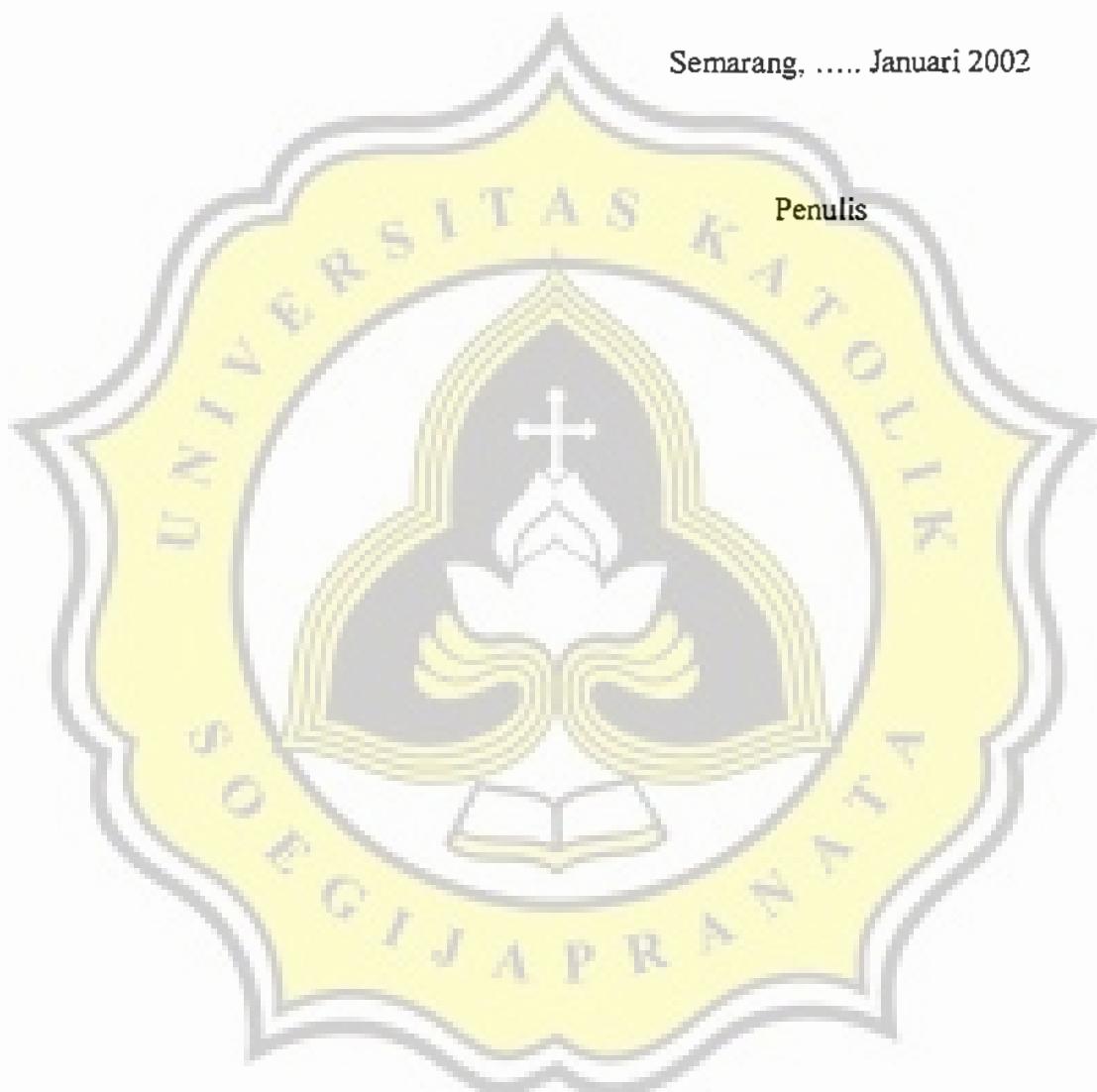
Dalam penyusunan laporan ini, penulis banyak mengalami kesulitan, hambatan dan tantangan akibat keterbatasan waktu, tempat dan biaya. Namun berkat bimbingan, dorongan dan bantuan dari berbagai pihak, akhirnya penulisan ini dapat diselesaikan. Untuk itu perkenankanlah penulis mengucapkan terima kasih kepada bapak / ibu :

1. Ir. Slamet Riyadi MT selaku Dekan Fakultas Teknologi Industri Universitas Katolik Soegijapranata Semarang.
2. Ir. Lukas B. Setiawan, Msc selaku pembimbing I.
3. Hendra Prasetya, ST selaku pembimbing II.
4. Bapak dan Ibunda yang tercinta atas segala doa, dorongan dan motivasinya.
5. Seluruh rekan-rekan mahasiswa FTI, khususnya angkatan 1993 yang membantu dalam menyediakan fasilitas dan semua pihak yang tidak disebutkan namun telah banyak membantu dalam penulisan laporan Tugas Akhir ini.

Semoga segala kebaikan yang telah diberikan kepada penulis, mendapat balasan yang sesuai dari Tuhan Yang Maha Esa.

Dalam kesempatan ini pula penulis menyadari bahwa di dalam penyusunan laporan tugas akhir ini masih kurang dari sempurna, oleh karena itu segala kritik dan saran yang membangun demi kesempurnaannya sangat penulis harapkan.

Semarang, Januari 2002

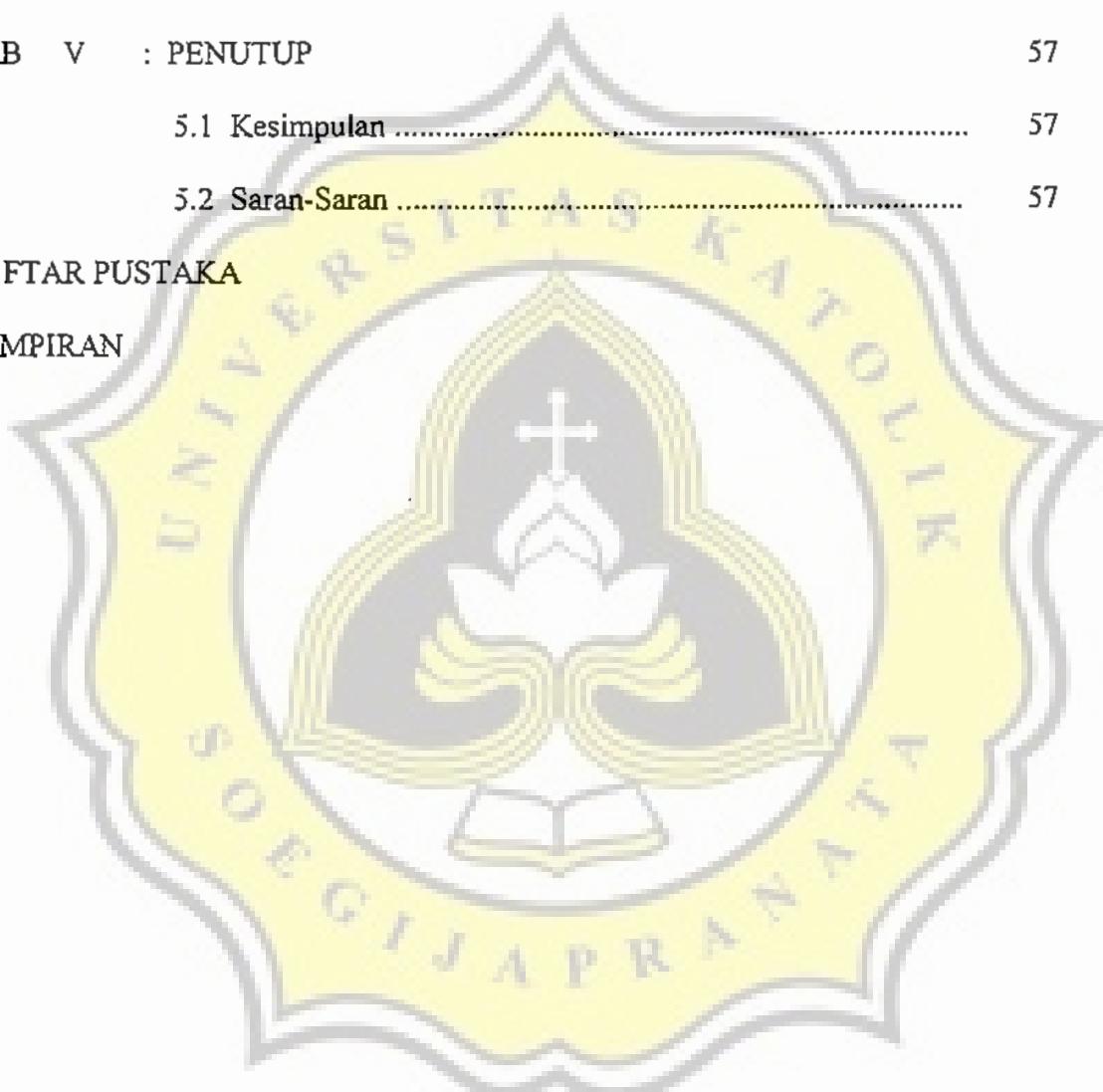


DAFTAR ISI

HALAMAN JUDUL	I
HALAMAN PENGESAHAN	ii
INTISARI	iii
KATA PENGANTAR	iv
DAFTAR ISI	vi
DAFTAR GAMBAR	ix
DAFTAR TABEL	x
DAFTAR LAMPIRAN	xi
BAB I : PENDAHULUAN	
1.1 Latar Belakang Masalah	1
1.2 Tujuan Penelitian	2
1.3 Pembatasan Masalah	2
1.4 Sistematika Pembahasan	3
BAB II : TINJAUAN PUSTAKA	4
2.1 Mikrokontroler 80C31	4
2.1.1 Struktur Dan Operasi Port	9
2.1.2 Reset	11
2.1.3 Osilator	12
2.1.4 Register – Register Pada 80C31	13
2.1.5 Metoda Pengalamatan	14
2.2 Erasable Programmable Read Only Memori (EPROM)....	16

2.3 Octal Transparents Latch	17
2.4 Motor Arus Searah ✓	18
2.5 Limit Switch	19
2.6 Pewaktu 555	20
2.7 Catu Daya	25
BAB III : PERANCANGAN SISTEM	26
3.1 Perancangan Umum	26
3.2 Perancangan Khusus	27
3.3 Sensor Pendeksi Kedatangan Kereta Api	29
3.4 Sensor Pendeksi Kendaraan	29
3.5 Perancangan Perangkat Keras	30
3.5.1 Sistem Minimum 80C31	30
3.5.2 Skema Rangkaian Sistem Minimum 80C31	30
3.6 Periperal Sistem Minimum 80C31 Dan Model Sistem	31
3.6.1 Rangkaian Pengerak Motor Pengendali Pintu Kereta Api	31
3.6.2 Rangkaian Lampu Tanda Dan Alarm Tanda	32
3.7 Perancangan Perangkat Lunak	34
3.7.1 Diagram Alur Perangkat Lunak	35
3.7.2 Subroutine – Subroutine	39
BAB IV : PENGUJIAN DAN ANALISA	40
4.1 Pengujian Perangkat Keras	40
4.1.1 Pengujian Sistem Mikrokontroler 80C31	40

4.1.2 Pengujian Driver Motor	41
4.1.3 Pengujian Alarm Dan Lampu Tanda Bahaya	42
4.2 Pengujian Perangkat Lunak	42
4.3 Pengujian Sistem Keseluruhan	43
BAB V : PENUTUP	57
5.1 Kesimpulan	57
5.2 Saran-Saran	57
DAFTAR PUSTAKA	
LAMPIRAN	

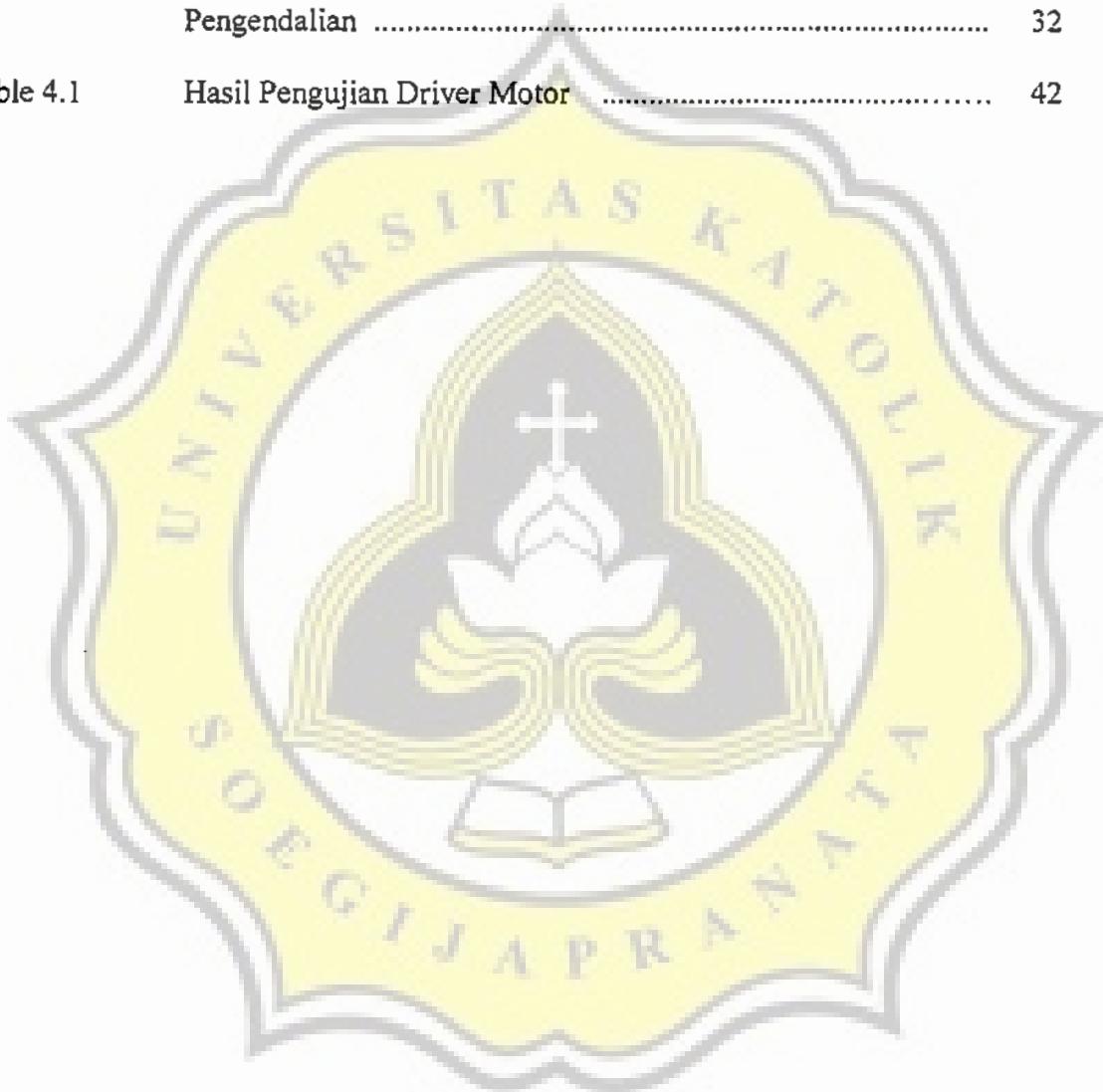


DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1	Blok diagram mikrokontroler 80C31.....	5
Gambar 2.2	Susunan pena – pena mikrokontroler 80C31	7
Gambar 2.3	Struktur memori	8
Gambar 2.4	Pengaksesan memori eksternal	10
Gambar 2.5	Rangkaian power reset	11
Gambar 2.6	Oscilator internal	12
Gambar 2.7	Oscilator dengan sumber clock eksternal	12
Gambar 2.8	Sel memori EPROM	16
Gambar 2.9	Diagram block Octal Trnsparents Latch 74LS373	17
Gambar 2.10	Prinsip perputaran motor arus searah	19
Gambar 2.11	Simbol limit switch	20
Gambar 2.12	Piranti pewaktu rangkaian terpadu 555	21
Gambar 2.13	(a) Rangkaian multivibrator astabil	24
Gambar 2.13	(b) Bentuk gelombang	24
Gambar 2.13	(c) Ketergantungan frekuensi pada RA, RB dan C	24
Gambar 2.14	Catu daya gelombang penuh	25
Gambar 3.1	Diagram blok perangkat keras	27
Gambar 3.2	Peletakan limit switch	28
Gambar 3.3	Rangkaian sistem minimum 80C31	30
Gambar 3.4	Rangakaian Pengendali motor penggerak pintu lintasan KA	32
Gambar 3.5	Rangkaian lampu tanda dan alarm tanda	33

DAFTAR TABEL

Table 2.1	Fungai Port 3	10
Tabel 3.1	Tangggapan Motor DC Terhadap Kombinasi Bit – Bit Pengendalian	32
Table 4.1	Hasil Pengujian Driver Motor	42



DAFTAR LAMPIRAN

- Lampiran A Program Sistem Pengendali Pintu Kereta Api Otomatis
- Lampiran B Gambar Rangkaian Sistem Minimum Pengendali Pintu Kereta Api
- Lampiran C Daftar Komponen.
- Lampiran D Data Book IC BA 6209
- Lampiran E Data Book IC 80C31
- Lampiran F Data Book IC 2764

