



REPUBLIK INDONESIA KEMENTERIAN HUKUM DAN HAK ASASI MANUSIA

SURAT PENCATATAN CIPTAAN

Dalam rangka pelindungan ciptaan di bidang ilmu pengetahuan, seni dan sastra berdasarkan Undang-Undang Nomor 28 Tahun 2014 tentang Hak Cipta, dengan ini menerangkan:

Nomor dan tanggal permohonan

EC00202058545, 11 Desember 2020

Pencipta

Nama

Tafakur, Moch. Solikin dkk

Alamat

Ngaglik Nganggrung RT 05/RW 21, Margoagung, Seyegan, Sleman, Sleman, DI YOGYAKARTA, 55561

Kewarganegaraan Indonesia

Pemegang Hak Cipta

Nama

LPPM UNY

Alamat

Jl. Colombo No. 1 Karangmalang Depok Sleman, Sleman, DI YOGYAKARTA, 55281

Indonesia

Kewarganegaraan Jenis Ciptaan

Alat Peraga

Judul Ciptaan

Training Kit Dasar Sistem Kontrol Elektronik Bidang Otomotif

Tanggal dan tempat diumumkan untuk pertama kali di wilayah Indonesia atau di luar wilayah Indonesia

20 Oktober 2020, di Yogyakarta

Berlaku selama 50 (lima puluh) tahun sejak Ciptaan tersebut pertama kali

Jangka waktu pelindungan

dilakukan Pengumuman.

Nomor pencatatan

000235308

adalah benar berdasarkan keterangan yang diberikan oleh Pemohon.

Surat Pencatatan Hak Cipta atau produk Hak terkait ini sesuai dengan Pasal 72 Undang-Undang Nomor 28 Tahun 2014 tentang Hak



a.n. MENTERI HUKUM DAN HAK ASASI MANUSIA DIREKTUR JENDERAL KEKAYAAN INTELEKTUAL

> Dr. Freddy Harris, S.H., LL.M., ACCS. NIP. 196611181994031001

Dalam hal pemohon memberikan keterangan tidak sesuai dengan surat pernyataan, menteri berwenang untuk mencabut surat pencatatan permohonan.

LAMPIRAN PENCIPTA

No	Nama	Alamat
1	Tafakur	Ngaglik Nganggrung RT 05/RW 21, Margoagung, Seyegan, Sleman
2	Moch. Solikin	Blotan, Wedomartani, Ngaglik, Sleman
3	Sukaswanto	Jl. Rambutan No. 5 Sambirejo Condongcatur, Depok, Sleman
4	Purwanto	Bolong Kulon, Kel. Bolong, Kec./Kab. Karanganyar



DESKRIPSI CIPTAAN

TRAINING KIT DASAR SISTEM KONTROL ELEKTRONIK BIDANG OTOMOTIF

Ciptaan Oleh:

- 1) Tafakur
- 2) Moch. Solikin
- 3) Sukaswanto
- 4) Purwanto

UNIVERSITAS NEGERI YOGYAKARTA 2020

A. LATAR BELAKANG CIPTAAN

Perkembangan teknologi di bidang otomotif khususnya di bidang sistem kontrol elektronik begitu cepat. Hal ini dikarenakan persaingan antar pabrikan untuk mengambil hati para konsumen melalui berbagai keunggulan yang ditawarkan. Konsekuensinya, sistem-sistem pada kendaraan menjadi semakin rumit dengan adanya penerapan berbagai teknologi kontrol. Teknologi kontrol tidak hanya diterapkan pada sistem motornya saja, namun diterapkan pula pada fitur-fitur keselamatan dan fitur kendaraan demi kemudahan pengendara lainnya. Tidak hanya itu, revolusi terkini sistem kendaraan diterapkan pada sistem penggeraknya, di mana sistem kendaraan telah dikembangkan pada teknologi-teknologi ramah lingkungan seperti penggunaan mobil listrik.

Berbagai bentuk pengembangan kendaraan tersebut menjadi tantangan bagi para pekerja yang bergerak di bidang otomotif. Para tenaga kerja dihadapkan pada sistem-sistem kontrol kendaraan yang relatif lebih rumit dibanding sistem-sistem konvensional. Sebagai pencetak tenaga kerja di bidang otomotif, lembaga pendidikan vokasional harus mampu memastikan kesiapan lulusannya benar-benar mampu menguasai teknologi-teknologi kontrol kendaraan tersebut pada setiap level tenaga kerja baik level tenaga kerja lulusan sekolah menengah kejuruan, maupun level pendidikan vokasi atau diploma. Pada prinsipnya, lembaga pendidikan vokasional merupakan solusi yang tepat bagi tingginya pengangguran di Indonesia. Sebab, lembaga pendidikan vokasional ditujukan untuk menghasilkan tenaga kerja yang betul-betul siap untuk bekerja.

Berbagai kekurangan sistem pendidikan vokasi dipandang masih perlu diperbaiki, termasuk pada sektor bidang otomotif. Perkembangan sistem kontrol elektronik pada kendaraan perlu dikuasai oleh tenaga kerja, lebih-lebih pada tenaga kerja tingkat diploma. Oleh karena itu, kurikulum pada jurusan Pendidikan Teknik Otomotif telah mengakomodir perkuliahan-perkuliahan untuk membantu mahasiswa menguasai dasardasar sistem kontrol elektronik di bidang otomotif, melalui mata kuliah Dasar sistem kontrol elektronik, maupun mata kuliah elektronika analog dan digital. Namun, sampai saat ini, perangkat atau sarana praktik yang digunakan oleh mahasiswa dalam praktikum cenderung menggunakan komponen-komponen dasar yang dipasang pada project-board. Akibatnya, kendala praktikum sering terjadi karena banyaknya jalur rangkaian yang tidak dapat dicukupi dengan project board. Selain itu, komponen-komponen sensor, maupun aktuator akan sulit dipasang pada project board. Akibat lainnya adalah rangkaian yang dibuat pada project board

sering mengalami gangguan karena rusaknya terminal, atau tidak terhubungnya rangkaian secara benar. Solusi lainnya adalah melakukan praktik secara langsung pada kendaraan dengan sistem kontrol elektronik. Namun hal ini dapat menimbulkan resiko yang lebih besar kaitannya dengan keselamatan, serta sulitnya mengakses komponen dan rangkaian sistem kontrol pada kendaraan. Dengan demikian, dengan beberapa permasalahan tersebut, maka perlu adanya solusi untuk memfasilitasi mahasiswa praktik dasar sistem kontrol elektronik yang aman, mudah digunakan dan membantu aktifitas belajar mahasiswa. Solusi yang dilakukan adalah dengan memanfaatkan media peraga pendidikan praktik berupa Training Kit Dasar Sistem Kontrol Elektronik Bidang Otomotif

B. SPESIFIKASI HASIL CIPTAAN

Ciptaan yang berupa alat peraga pendidikan dengan judul "Training Kit Dasar Sistem Kontrol Elektronik Bidang Otomotif" memiliki spesifikasi teknis berikut ini:

 $\begin{array}{lll} \mbox{Panjang} & : 380 \mbox{ mm} \\ \mbox{Lebar} & : 360 \mbox{ mm} \\ \mbox{Tinggi} & : 80 \mbox{ mm} \\ \mbox{Berat} & : 2,5 \mbox{ kg} \end{array}$

Sumber daya input : 12/5 Volt DC.

Topik yang dapat diajarkan:

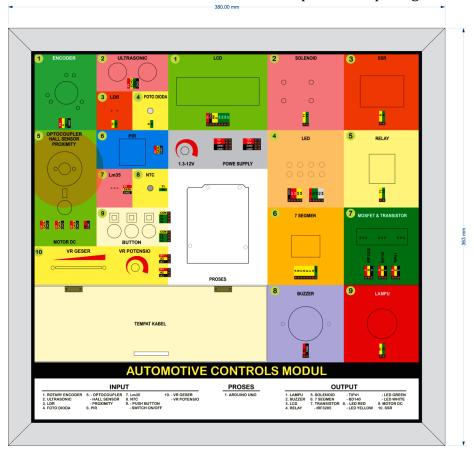
No	KOMPETENSI	SUB KOMPETENSI
1	Memahami penggunaan	1. Memahami penggunaan software simulasi.
	software simulasi dan	2. Mampu menggunakan software IDE arduino
	pemprograman pada	untuk memprogram Arduino
	arduino	
2	Memahami penggunaan	1. Mampu menggunakan program function.
	function, looping, dan	2. Mampu menggunakan program looping.
	array pada Arduino	3. Mampu menggunakan program array.
		4. Mampu mengaplikasi function, looping, dan
		array pada 7 segment sebagai display.
3	Memahami penggunaan	1. Mampu menggunakan program looping di
	function, looping, dan	dalam sebuah perulangan.
	array pada Arduino	2. Mampu mengaplikasi multi 7 segment
		sebagai display.
		3. Mampu memanfaatkan proses multiplexer
4	Memahami penggunaan	1. Mampu mengirim data dari Arduino ke
	komunikasi serial pada	perangkat lain.

Arduino 2. Mampu menerima data dari perangka ke Arduino.	
2 Mamny mangalraga lamunilragi bluat	in lain
3. Mampu mengakses komunikasi blueto melalui komunikasi serial pada Ardu	
5 Memahami penggunaan 1. Mampu mengakses LCD 16x2 dengan liquid crystal display Arduino.	
(LCD) 16x2 pada 2. Mampu menampilkan karakter pada l	
Arduino. 16x2 dengan menggunakan Arduino. 3. Mampu menampilan karakter pada Lo	
16x2 berdasarkan input dari Serial.	ענ
6 Memahami penggunaan 1. Mampu mengakses <i>interrupt</i> pada Aro	duino.
interrupt pada Arduino. 2. Mampu mengaplikasikan <i>interrupt</i> pa Arduino.	da
3. Mampu mengaplikasikan interrupt tir pada Arduino	ner
7 Memahami penggunaan 1. Mampu mengakses ADC pada Arduino).
analog to digital 2. Mampu mengaplikasikan ADC pada A converter (ADC) pada Arduino.	rduino
9 Memahami penggunaan 1. Mampu mengakses passive infrared p	ada
sensor infrared pada Arduino.	
sensor infrared pada Arduino. Arduino. 2. Mampu mengaplikasikan passive infrada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan infrared seb	ared
sensor infrared pada Arduino. Arduino. 2. Mampu mengaplikasikan passive infrapada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan infrared sebensor proximity pada Arduino	ared agai
sensor infrared pada Arduino. 2. Mampu mengaplikasikan passive infrapada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan infrared sebesensor proximity pada Arduino 10 Memahami penggunaan ultrasonic pada Arduino. 2. Mampu mengakses ultrasonic pada Arduino. 2. Mampu mengaplikasikan sensor ultra	ared agai rduino.
sensor infrared pada Arduino. 2. Mampu mengaplikasikan passive infrapada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan infrared sebesensor proximity pada Arduino 10 Memahami penggunaan ultrasonic pada Arduino. 2. Mampu mengakses ultrasonic pada Arduino. 2. Mampu mengakses ultrasonic pada Arduino.	ared agai rduino. sonic
sensor infrared pada Arduino. 2. Mampu mengaplikasikan passive infrapada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan infrared sebesensor proximity pada Arduino 10 Memahami penggunaan ultrasonic pada Arduino. 2. Mampu mengakses ultrasonic pada Arduino. 2. Mampu mengaplikasikan sensor ultra	ared agai rduino. sonic
sensor infrared pada Arduino. 2. Mampu mengaplikasikan passive infrapada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan infrared seb sensor proximity pada Arduino 10 Memahami penggunaan ultrasonic pada Arduino. 2. Mampu mengakses ultrasonic pada Arduino. 2. Mampu mengaplikasikan sensor ultrapada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 11 Memahami penggunaan 1. Mampu mengakses PWM pada Arduino.	ared agai rduino. sonic sonic no.
sensor infrared pada Arduino. 2. Mampu mengaplikasikan passive infrapada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan infrared sebsensor proximity pada Arduino 10 Memahami penggunaan ultrasonic pada Arduino. 2. Mampu mengakses ultrasonic pada Arduino. 2. Mampu mengaplikasikan sensor ultrapada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino.	ared agai rduino. sonic sonic no. pada
sensor infrared pada Arduino. 2. Mampu mengaplikasikan passive infrapada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan infrared seb sensor proximity pada Arduino 10 Memahami penggunaan ultrasonic pada Arduino. 2. Mampu mengakses ultrasonic pada Arduino. 2. Mampu mengaplikasikan sensor ultrapada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 11 Memahami penggunaan Pulse width modulation (PWM) pada Arduino. Arduino untuk mengendalikan kecep	ared agai rduino. sonic sonic no. pada
sensor infrared pada Arduino. 2. Mampu mengaplikasikan passive infrapada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan infrared sebsensor proximity pada Arduino 10 Memahami penggunaan ultrasonic pada Arduino. 2. Mampu mengakses ultrasonic pada Arduino. 2. Mampu mengaplikasikan sensor ultrapada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino.	ared agai rduino. sonic sonic no. pada atan
Arduino. Arduino. 2. Mampu mengaplikasikan passive infrapada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan infrared sebsensor proximity pada Arduino 10 Memahami penggunaan ultrasonic pada Arduino. 2. Mampu mengakses ultrasonic pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrapada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 11 Memahami penggunaan Pulse width modulation (PWM) pada Arduino. Arduino untuk mengendalikan kecepmotor DC.	ared agai rduino. sonic sonic no. pada atan pada
Arduino. 2. Mampu mengaplikasikan passive infrapada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan infrared sebsensor proximity pada Arduino 10 Memahami penggunaan ultrasonic pada Arduino. 2. Mampu mengaplikasikan infrared sebsensor proximity pada Arduino 2. Mampu mengaplikasikan sensor ultrapada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino 11 Memahami penggunaan Pulse width modulation (PWM) pada Arduino (PWM) pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan fungsi PWM Arduino untuk mengendalikan kecepmotor DC. 3. Mampu mengaplikasikan fungsi PWM Arduino untuk mengendalikan kecepmotor servo. 12 Memahami penggunaan 1. Mampu membuat lookup table pada	ared agai rduino. sonic sonic no. pada atan pada
sensor infrared pada Arduino. 2. Mampu mengaplikasikan passive infrapada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan infrared sebsensor proximity pada Arduino 10 Memahami penggunaan ultrasonic pada Arduino. 2. Mampu mengaplikasikan sensor ultrapada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 11 Memahami penggunaan Pulse width modulation (PWM) pada Arduino. (PWM) pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan fungsi PWM Arduino untuk mengendalikan kecepmotor DC. 3. Mampu mengaplikasikan fungsi PWM Arduino untuk mengendalikan kecepmotor servo. 12 Memahami penggunaan fungsi lookup table dan Arduino.	ared agai rduino. sonic sonic no. pada atan pada atan
Arduino. Arduino. 2. Mampu mengaplikasikan passive infrapada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan infrared sebsensor proximity pada Arduino 10 Memahami penggunaan ultrasonic pada Arduino. 2. Mampu mengakses ultrasonic pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrapada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 11 Memahami penggunaan Pulse width modulation (PWM) pada Arduino. (PWM) pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan fungsi PWM Arduino untuk mengendalikan kecepmotor DC. 3. Mampu mengaplikasikan fungsi PWM Arduino untuk mengendalikan kecepmotor servo. 12 Memahami penggunaan fungsi lookup table dan menulis data pada 2. Mampu mengakses EEPROM pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan fungsi PWM Arduino untuk mengendalikan kecepmotor servo. 1. Mampu membuat lookup table pada Arduino. 2. Mampu mengakses EEPROM pada Arduino.	ared agai rduino. sonic sonic no. pada atan pada atan
sensor infrared pada Arduino. 2. Mampu mengaplikasikan passive infrapada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan infrared sebsensor proximity pada Arduino 10 Memahami penggunaan ultrasonic pada Arduino. 2. Mampu mengaplikasikan sensor ultrapada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan sensor ultrasebagai sensor proximity pada Arduino. 11 Memahami penggunaan Pulse width modulation (PWM) pada Arduino. (PWM) pada Arduino. 3. Mampu mengaplikasikan fungsi PWM Arduino untuk mengendalikan kecepmotor DC. 3. Mampu mengaplikasikan fungsi PWM Arduino untuk mengendalikan kecepmotor servo. 12 Memahami penggunaan fungsi lookup table dan Arduino.	ared agai rduino. sonic sonic no. pada atan pada atan

otomotif seperti kontrol pengapian dan injeksi bahan bakar. 2. Mampu memprogram Arduino sebagai kontrol injeksi.

C. KEGUNAAN DAN KONSTRUKSI CIPTAAN

Ciptaan ini merupakan alat peraga pendidikan dan pelatihan vokasi yang ditujukan untuk melatihkan siswa maupun mahasiswa untuk memahami dasar sistem kontrol elektronik di bidang otomotif secara individu maupun kelompok. Peraga ini berukuran panjang 380 mm, lebar 360 mm, dan tinggi 80 mm.Peraga ini berisikan bagian sistem power suplai, berbagai komponen input/sensor sistem kontrol dari sensor analog maupun digital, seperti rotary encoder, sensor ultrasonic, LDR, foto dioda, optocoupler, hall sensor, proximity, PIR, LM 35, push button, dan variable resistor. Bagian proses yang digunakan adalah Arduino Uno, sedangkan bagian output menggunakan lampu, buzzer, relay, SSR, solenoid, 7 segment, transistor, motor listrik, dan LED. Peraga pendidikan ini membutuhkan perangkat tambahan seperti kabel data USB tipe B, power adaptor 5 atau 12 volt, serta kabel penghubung. Gambar desain training kit dasar sistem kontrol elektronik otomotif dapat dilihat pada gambar 1.



Gambar 1. Desain training kit dasar sistem kontrol elektronik otomotif

Selanjutnya, gambar bentuk fisik training kit tampilan atas yang dibuat ditunjukkan pada gambar 2.





Gambar 2. Tampilan peraga pendidikan training kit dasar sistem kontrol elektronik otomotif

Dilihat dari susunan komponennya, maka alat peraga pendidikan ini dapat dilihat pada gambar 3.



Gambar 3. Tampilan ciptaan beserta kelengkapan pendukungnya

Berikutnya, contoh instalasi produk ciptaan yang dibuat dapat dilihat pada gambar 4.



Gambar 4. Kelengkapan Training Kit Dasar Sistem Kontrol Elektronik Bidang Otomotif

Berdasarkan gambar yang telah disebutkan dari gambar 1 sampai dengan gambar 4 di atas, telah tampak secara jelas konstruksi ciptaan peraga pendidikan Training Kit Dasar Sistem Kontrol Elektronik Bidang Otomotif beserta komponen pendukung dan instalasinya.

D. CARA PENGGUNAAN PRODUK CIPTAAN PERAGA PENDIDIKAN TRAINING KIT DASAR SISTEM KONTROL ELEKTRONIK BIDANG OTOMOTIF

Ciptaan ini dibuat dengan sasaran pengguna tenaga pendidik atau tenaga pelatihan di Lembaga pelatihan vokasional. Penggunaan ciptaan berupa peraga pendidikan Training Kit Dasar Sistem Kontrol Elektronik Bidang Otomotif yang telah dibuat harus memenuhi prosedur berikut ini:

- Periksa kelengkapan Training Kit Dasar Sistem Kontrol Elektronik Bidang Otomotif
- 2. Identifikasi setiap komponen yang akan dirangkai
- 3. Siapkan komputer atau laptop yang akan digunakan untuk melakukan simulasi dan pemprograman Arduino.

- 4. Buat gambar rangkaian pada program simulasi di komputer
- 5. Setelah gambar rangkaian pada software simulasi selesai, lanjutkan Jalankan simulasi pada program computer.
- 6. Buat rangkaian pada training kit dasar sistem kontrol elektronik bidang otomotif, serta hubungkan dengan perangkat computer dan sumber daya
- 7. Setelah selesai merangkai trainer sistem kontrol elektronik, lanjutkan dengan meng"Upload" program ke Arduino pada training kit dasar sistem kontrol elektronik bidang otomotif
- 8. Jalankan simulasi pada training kit.
- 9. Setelah selesai, matikan sumber daya, dan lepas Kembali rangkaian yang telah dibuat.