

# **TUGAS AKHIR**

**RANCANG BANGUN *SMART TERARIUM LEOPARD GECKO* MENGGUNAKAN TEKNOLOGI IOT**



**Disusun Oleh :**

**YUGFAR WICAKSONO**  
**NBI : 1451600107**

**MUHAMMAD THOHIR**  
**NBI : 1451600066**

**PROGRAM STUDI TEKNIK ELEKTRO  
FAKULTAS TEKNIK  
UNIVERSITAS 17 AGUSTUS 1945 SURABAYA**

**2020**

**TUGAS AKHIR**

**RANCANG BANGUN SMART TERARIUM LEOPARD  
GECKO MENGGUNAKAN TEKNOLOGI IOT**



**Diajukan Oleh :**

**Yugfar Wicaksono                  1451600107**

**Muhammad Thohir                  1451600066**

**PROGRAM STUDI TEKNIK ELEKTRO  
FAKULTAS TEKNIK  
UNIVERSITAS 17 AGUSTUS 1945 SURABAYA  
2020**

**PROGRAM STUDI TEKNIK ELEKTRO**  
**FAKULTAS TEKNIK**  
**UNIVERSITAS 17 AGUSTUS 1945 SURABAYA**

**LEMBAR PENGESAHAN TUGAS AKHIR**

NAMA : YUGFAR WICAKSONO  
NBI : 1451600107  
NAMA : MUHAMMAD THOHIR  
NBI : 1451600066

PROGRAM STUDI : TEKNIK ELEKTRO  
FAKULTAS : TEKNIK  
JUDUL : RANCANG BANGUN SMART TERARIUM LEOPARD GECKO MENGGUNAKAN TEKNOLOGI IOT

Mengetahui / Menyetujui  
Dosen Pembimbing

  
Ir. Subekti Yuliananda, MT  
NPP. 20450930338

  
Ahmad Ridho'i, ST, MT  
NPP. 20450950421

Dekan  
Fakultas Teknik

  
Dr. Ir. Sajivo, M.Kes.  
NPP. 20420900197

Ketua Program Studi  
Teknik Elektro



  
Dipl. Ing. Holy Lydia, M.T.  
NPP. 20450950422

## **LEMBAR PERNYATAAN KEASLIAN TUGAS AKHIR**

Saya yang bertanda tangan dibawah ini :

Nama : Yugfar Wicaksono

NBI : 1451600107

Nama : Muhammad Thohir

NBI : 1451600066

Program Studi : Teknik Elektro

Menyatakan bahwa isi sebagian maupun keseluruhan Tugas Akhir saya yang berjudul :

### **“RANCANG BANGUN SMART TERARIUM LEOPARD GECKO MENGGUNAKAN TEKNOLOGI IOT”**

Adalah benar-benar hasil karya intelektual mandiri, diselesaikan tanpa menggunakan bahan-bahan yang tidak diizinkan dan bukan merupakan karya pihak lain yang saya akui sebagai karya sendiri. Semua referensi yang dikutip maupun yang dirujuk telah ditulis secara lengkap pada daftar pustaka.

Apabila ternyata pernyataan ini tidak benar, saya bersedia menerima sanksi sesuai peraturan yang berlaku.

Surabaya, 28 Juni 2020

Yang menyatakan,



Yugfar Wicaksono

NBI: 1451600107

Muhammad Thohir.

NBI: 1451600066



UNIVERSITAS  
17 AGUSTUS 1945  
SURABAYA

BADAN PERPUSTAKAAN  
JL. SEMOLOWARU 45 SURABAYA  
TLP. 031 593 1800 (EX 311)  
EMAIL: PERPUS@UNTAG-SBY.AC.ID.

LEMBAR PERNYATAAN PERSETUJUAN PUBLIKASI  
KARYA ILMIAH UNTUK KEPENTINGAN AKADEMIS

Sebagai sivitas akademik Universitas 17 Agustus 1945 Surabaya, Saya  
yang bertanda tangan di bawah ini:

Nama : Yugfar Wicaksono

Fakultas : Teknik

Program Studi : Teknik Elektro

Jenis Karya : Tugas Akhir/Skripsi/Tesis/Disertasi/Laporan Penelitian/Makalah

Demi perkembangan ilmu pengetahuan, saya meyatakan untuk  
memberikan kepada Badan Perpustakaan Universitas 17 Agustus 1945  
Surabaya Hak Bebas Royalti Nonekslusif (*Nonexclusive Royalty-Free  
Right*), atas karya saya yang berjudul:

"RANCANG BANGUN SMART TERARIUM LEOPARD GECKO  
MENGGUNAKAN TEKNOLOGI IOT"

Dengan Hak Bebas Royalti Nonekslusif (*Nonexclusive Royalty-Free  
Right*), Badan Perpustakaan Universitas 17 Agustus 1945 Surabaya berhak  
menyimpan, mengalihkan media atau memformatkan, mengolah dalam  
bentuk pangkalan data (database), merawat, mempublikasikan karya ilmiah  
saya selama tetap tercantum.

Dibuat di : Universitas 17 Agustus 1945 Surabaya  
Pada Tanggal : 21 Juli 2020

Yang Menyatakan



( ..... )  
Yugfar Wicaksono



## **ABSTRAK**

Terarium adalah tempat tinggal untuk hewan darat, kami memilih *leopard gecko* sebagai obyek penelitian, dan kami membuat terarium tersebut menyerupai habitat aslinya. Disini kami membuat inovasi *smart* terarium berbasis iot supaya memudahkan pemiliknya mengawasi peliharaannya saat tidak di rumah. Adapun *smart* terarium yang kita buat ini bisa mengontrol lampu UVA/UVB, lampu UVA/UVB digunakan untuk pengganti sinar matahari dan juga memudahkan membedakan makanan. Karena reptil itu berdarah dingin dan buta, jadi ketika mereka mau makan menggunakan indra penciuman / panas dari mangsa tersebut, jika tidak berjemur reptil ini tidak bisa berburu / makan ketika dialamnya. Sedangkan sensor DHT11 digunakan untuk mengetahui keadaan temperatur yang ada diterarium dan LCD OLED 128X64 untuk menampilkan suhu dan kelembapan di area terarium, lalu kami juga membuat sistem air minum yang dilengkapi sensor ultrasonik agar tau batas air maksimal dan kami juga menggunakan servo untuk memutar tempat makanannya yang bisa di kontrol melalui *smartphone*. alat ini kedepannya bisa dipergunakan masal untuk memelihara reptil dengan mudah dan tidak khawatir lagi saat meningalkannya.

Kata kunci : Internet of thing (IoT), *Leopard gecko*, Terarium

## **ABSTRACT**

*Terrarium is a residence for land animal, we chose leopard gecko as the object of research and we made the terrarium resemble its natural habitat. Here we make iot-based smart terrarium innovations to make it easier for owners to supervise their pets when not at home. The smart terrarium that we make can control the UVA/UVB lights, UVA/UVB lamps are used to substitute sunlight and also make it easy to distinguish food, Because reptiles are cold-blooded and blind, so when they want to eat using the sense of smell / heat from the prey, if not sunbathing, this reptile cannot hunt / eat while in it. While the DHT11 sensor is used to determine the temperature conditions in the terrarium and OLED LCD 128X64 to display temperature and humidity in terrarium areas, then we also made a drinking water system equipped with an ultrasonic sensor to know the maximum water limit and we also use a servo to rotate the food container that can be controlled via a smartphone. this tool can be used in the future to maintain reptiles easily and no longer worry when leaving it.*

*Keywords: Internet of things (IoT), Leopard gecko, Terrarium*

## **KATA PENGANTAR**

Puji Syukur kehadirat Allah SWT yang telah melimpahkan segala rahmat dan karunia-Nya sehingga penulis dapat menyelesaikan laporan Tugas Akhir dengan baik dan lancar. Penulis juga mengucapkan shalawat serta salam kepada junjungan Nabi Muhammad SAW yang telah menjadi teladan bagi seluruh umat manusia. Tugas Akhir yang berjudul “RANCANG BANGUN SMART TERARIUM LEOPARD GECKO MENGGUNAKAN TEKNOLOGI IOT” ini disusun sebagai salah satu syarat untuk menyelesaikan pendidikan kuliah di Program Studi Teknik Elektro Universitas 17 Agustus 1945 Surabaya dan untuk memperoleh gelar strata satu (S1).

Penulis menyadari bahwa masih banyak kekurangan dalam penyusunan buku Tugas Akhir ini, oleh karena itu penulis mengharap kritik dan saran dari pembaca yang bersifat membangun sehingga bermanfaat bagi kesempurnaan dan pengembangan lebih lanjut. Harapan dari penulis semoga Tugas Akhir ini dapat bermanfaat bagi para pembaca khususnya bagi akademi Program Studi Teknik Elektro Universitas 17 Agustus 1945 Surabaya.

Terima kasih.

Surabaya, 28 Juni 2020

Penulis

## **UCAPAN TERIMA KASIH**

Selama menyelesaikan penyusunan Tugas Akhir ini penulis telah mendapatkan banyak bantuan dari berbagai pihak, baik secara langsung maupun tidak langsung. Untuk itu, pada kesempatan ini penulis mengucapkan rasa terima kasih sebesar-besarnya kepada:

1. Bapak Dr.Ir.Sajiyo, M.Kes., selaku Dekan Fakultas Teknik Universitas 17 Agustus 1945 Surabaya
2. Ibu Dipl. Ing. Holy Lydia Wiharto, M.T., selaku Kaprodi Teknik Elektro Universitas17 Agustus 1945 Surabaya.
3. Bapak Ir. Subekti Yuliananda, MT dan Ahmad Ridho'i, ST.MT selaku Dosen Pembimbing proyek tugas akhir penulis yang telah memberikan masukan, kritik , dan saran selama proses pengerjaan Tugas Akhir ini.
4. Seluruh dosen Teknik Elektro yang telah menyumbangkan ilmunya.
5. TU dan Laboran Jurusan Teknik Elektro telah membantu memberikan fasilitas lab dan pemimjaman alat ukur.
6. Seluruh keluarga tercinta terutama ayah, ibu dan kakak yang telah memberi bantuan motivasi dan bantuan material.
7. Rekan-rekan Jurusan Teknik Elektro UNTAG Surabaya, yang telah berjuang bersama dalam menyelesaikan tugas akhir.

Penyusun menyadari bahwa masih terdapat kekurangan dalam penyusunan dan pembuatan buku laporan tugas akhir ini. Oleh karena itu penyusun mengharapkan kritik dan saran bagi pembaca yang bersifat membangun sehingga bermanfaat bagi kesempurnaan dan pengembangan lebih lanjut. Harapan dari penyusun semoga tugas akhir ini dapat bermanfaat bagi aktivitas akademik Program Studi Teknik Elektro Universitas 17 Agustus 1945 Surabaya pada khususnya dan para pembaca pada umumnya.

Surabaya, 28 Juni 2020

Penulis

## **DAFTAR ISI**

### **HALAMAN JUDUL**

|   |      |
|---|------|
| LEMBAR PENGESAHAN.....                      | i    |
| LEMBAR PERNYATAAN KEASLIAN TUGAS AKHIR..... | iii  |
| ABSTRAK.....                                | v    |
| ABSTRACT .....                              | vii  |
| KATA PENGANTAR.....                         | ix   |
| UCAPAN TERIMA KASIH.....                    | xi   |
| DAFTAR ISI.....                             | xiii |
| DAFTAR GAMBAR.....                          | xvii |
| DAFTAR TABEL.....                           | xxi  |

### **BAB I PENDAHULUAN**

|   |   |
|---|---|
| 1.1. Latar Belakang.....                    | 1 |
| 1.2. Rumusan Masalah.....                   | 2 |
| 1.3. Tujuan.....                            | 2 |
| 1.4. Batasan Masalah.....                   | 2 |
| 1.5. Metodologi Penyusunan Tugas Akhir..... | 2 |
| 1.6. Sistematika Penulisan.....             | 3 |

### **BAB II LANDASAN TEORI**

|  |    |
|--|----|
| 2.1. Objek Penelitian.....                           | 5  |
| 2.1.1. Leopard Gecko.....                            | 5  |
| 2.2. Perangkat Keras.....                            | 6  |
| 2.2.1. Sensor DHT11.....                             | 6  |
| 2.2.2. Sensor Ultrasonik HC-SR04.....                | 7  |
| 2.2.2.1. Pemancar Ultrasonik (Transmitter).....      | 9  |
| 2.2.2.2. Penerima Ultrasonik (Receiver).....         | 10 |
| 2.2.3. LCD OLED 128 X 64.....                        | 11 |
| 2.2.4. Motor Servo DC.....                           | 12 |
| 2.2.5. Relay.....                                    | 15 |
| 2.2.6. Lampu UVA dan UVB.....                        | 16 |
| 2.2.7. Water Pump 12V.....                           | 18 |
| 2.2.8. NodeMCU.....                                  | 19 |
| 2.3. Perangkat Lunak.....                            | 21 |
| 2.3.1. Bahasa C.....                                 | 21 |
| 2.3.2. Aplikasi Perancangan Rangkaian (PROTEUS)..... | 23 |

|   |           |
|---|-----------|
| 2.3.3. Aplikasi Arduino IDE.....  | 24        |
| 2.3.4. EasyEDA.....   | 26        |
| <b>BAB III PERENCANAAN DAN PEMBUATAN ALAT</b>                             |           |
| 3.1. Perencanaan Perangkat Keras (Hardware).....                          | 27        |
| 3.1.1. Perancangan Rangkaian Sensor Ultrasonik dengan Mikrokontroler..... | 29        |
| 3.1.2. Perancangan Rangkaian Sensor DHT11 dengan Mikrokontroler.....      | 32        |
| 3.1.3. Perancangan Rangkaian LCD dengan Mikrokontroler.....               | 34        |
| 3.1.4. Perancangan Rangkaian Motor Servo dengan Mikrokontroler.....       | 35        |
| 3.1.5. Perancangan Rangkaian Lampu UVA/UVB dengan Mikrokontroler.....     | 35        |
| 3.1.6. Perancangan Rangkaian Water Pump dengan Mikrokontroler.....        | 36        |
| 3.2. Perencanaan Aplikasi.....  | 37        |
| 3.3. Flowchart.....   | 38        |
| 3.4. Perancangan Denah Tata Letak.....                                    | 40        |
| <b>BAB IV PENGUJIAN ALAT</b>  |           |
| 4.1. Pengujian Perangkat Keras.....                                       | 41        |
| 4.1.1. Pengujian Level Air.....   | 41        |
| 4.1.2. Pengujian Temperatur dan Kelembapan Terarium.....                  | 42        |
| 4.1.3. Pengujian Motor Servo.....   | 43        |
| 4.2. Pengujian Aplikasi.....  | 44        |
| 4.2.1. Pengujian Tampilan Aplikasi.....                                   | 44        |
| 4.3. Pengujian Alat Keseluruhan.....                                      | 45        |
| <b>BAB V PENUTUP</b>  |           |
| 5.1. Kesimpulan.....  | 47        |
| 5.2. Saran.....   | 47        |
| <b>DAFTAR PUSTAKA.....</b>  | <b>49</b> |
| <b>LAMPIRAN.....</b>  | <b>51</b> |

## DAFTAR GAMBAR

|       |   |    |
|-------|---|----|
| 2.1.  | Struktur Leopard Gecko .....                                | 5  |
| 2.2.  | Sensor DHT11.....   | 6  |
| 2.3.  | Sensor Ultrasonik HC-SR04.....                              | 7  |
| 2.4.  | Waktu Tempuh Gelombang Ultrasonik HC-SR04.....              | 8  |
| 2.5.  | Timing Diagram Pengoprasiian Sensor Ultrasonik HC-SR04..... | 8  |
| 2.6.  | Rangkaian Pemancar Gelombang Ultrasonik.....                | 9  |
| 2.7.  | Rangkaian Penerima Gelombang Ultrasonik.....                | 10 |
| 2.8.  | LCD OLED 128X64.....  | 11 |
| 2.9.  | Motor Servo.....  | 12 |
| 2.10. | Pulsa Kendali Motor Servo.....                              | 14 |
| 2.11. | Bentuk dan Simbol Relay.....                                | 15 |
| 2.12. | Struktur Relay.....   | 15 |
| 2.13. | Lampu UVA dan UVB.....                                      | 16 |
| 2.14. | Water Pump 12V.....   | 18 |
| 2.15. | ESP-12E.....  | 20 |
| 2.16. | Tampilan dan Bagian-bagian Arduino IDE.....                 | 24 |
| 2.17. | Tampilan EasyEDA.....                                       | 26 |
| 3.1.  | Diagram Blok Hardware.....                                  | 27 |
| 3.2.  | Rangkaian Sensor Ultrasonik.....                            | 29 |
| 3.3.  | Flowchart Sensor Ultrasonik HC-SR04.....                    | 31 |
| 3.4.  | Rangkaian Sensor DHT11.....                                 | 32 |
| 3.5.  | Flowchart Sensor Suhu DHT11.....                            | 33 |
| 3.6.  | Rangkaian LCD.....  | 34 |
| 3.7.  | Rangkaian Motor Servo.....                                  | 35 |
| 3.8.  | Rangkaian Lampu UVA/UVB.....                                | 35 |
| 3.9.  | Rangkaian Water Pump.....                                   | 36 |
| 3.10. | Diagram Blok Perancanaan Aplikasi.....                      | 37 |
| 3.11. | Tampilan dan Widget Aplikasi.....                           | 37 |
| 3.12. | Flowchart Perancangan Alat.....                             | 38 |
| 3.13. | Gambar Rangkaian Penuh.....                                 | 39 |
| 3.14. | Denah Tata Letak.....                                       | 40 |
| 4.1.  | Pengujian Level Air.....                                    | 41 |
| 4.2.  | Pengujian Temperatur dan Kelembapan Terariun.....           | 43 |
| 4.3.  | Pengujian Motor Servo.....                                  | 44 |

|      |  |    |
|------|--|----|
| 4.4. | Pengujian Aplikasi .....                                   | 44 |
| 4.5. | Pengujian Alat Keseluruhan dalam Keadaan Normal .....      | 45 |
| 4.6. | Pengujian Alat Keseluruhan dalam Keadaan Lampu Nyala ..... | 45 |
| 4.7. | Monitoring dan Pengujian Water Pump .....                  | 46 |

## **DAFTAR TABEL**

|  |    |
|--|----|
| 4.1. Pembacaan Sensor DHT11 Dalam Keadaan Lampu Mati.....  | 42 |
| 4.2. Pembacaan Sensor DHT11 Dalam Keadaan Lampu Nyala..... | 42 |
| 4.3. Pembacaan Sensor Keseluruhan.....                     | 46 |