

RANCANG BANGUN SISTEM *FMCW RADAR BERBASIS SOFTWARE DEFINED RADIO DENGAN GNURADIO UNTUK MENDETEKSI, ESTIMASI JARAK, DAN KECEPATAN OBJEK*

DESIGN OF FMCW RADAR BASED ON SOFTWARE DEFINED RADIO WITH GNURADIO FOR DETECTION, RANGE ESTIMATION, AND VELOCITY OF AN OBJECT

TUGAS AKHIR

Disusun sebagai syarat mata kuliah Tugas Akhir
Program Studi S1 Teknik Telekomunikasi

Disusun oleh:
BIMA PANCARA HARYONO PUTRA
1101210528



**FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO
UNIVERSITAS TELKOM
SURABAYA
2024**

**LEMBAR PENGESAHAN
POPOSAL TUGAS AKHIR**

Judul = Rancang Bangun Sistem *FMCW* Radar Berbasis *Software Defined Radio* dengan *GNURadio* Untuk Mendeteksi, Estimasi Jarak, dan Kecepatan Objek
Nama = Bima Pancara Haryono Putra
NIM = 1101210528

Telah diseminarkan pada

Hari =
Tanggal =
Tempat =

Mengetahui/menyetujui

Pembimbing I

Pembimbing II

Dr. Fannush Shofi Akbar, S.ST.
20910026

Risdilah Mimma Untsa, S.ST., M.T.
20910025

ABSTRAK

Teknologi penginderaan semakin diperlukan di masa mendatang, salah satu teknik penginderaan dengan berbagai keunggulan adalah dengan radar. Radar *Frequency Modulated Continuous Wave* yang populer digunakan merupakan salah satu teknik yang ramai digunakan. Implementasi teknik ini kerap ditemukan di berbagai bidang, mulai dari otomotif hingga kesehatan.

Pada penelitian ini, telah dirancang radar FMCW berbasis *Software Defined Radio* dengan menggunakan GNURadio untuk melakukan deteksi, estimasi jarak, dan kecepatan dari suatu objek. Spesifikasi sistem radar yang dirancang ada pada frekuensi tengah 3 GHz, dengan bentuk modulasi *Triangular*. Direncanakan bahwa implementasi akan dilakukan dengan dua unit USRP dengan antena *log periodic*.

Kata Kunci: *FMCW, Radar, GNURadio*

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN

| | |
|----------------|-----|
| ABSTRAK | iii |
|----------------|-----|

| | |
|-------------------|----|
| DAFTAR ISI | iv |
|-------------------|----|

| | |
|----------------------|----|
| DAFTAR GAMBAR | vi |
|----------------------|----|

| | |
|---------------------|-----|
| DAFTAR TABEL | vii |
|---------------------|-----|

| | |
|----------------------|---|
| I PENDAHULUAN | 1 |
|----------------------|---|

| | |
|----------------------------------|---|
| 1.1 Latar Belakang | 1 |
| 1.2 Rumusan Masalah | 2 |
| 1.3 Tujuan dan Manfaat | 3 |
| 1.4 Batasan Masalah | 3 |
| 1.5 Metode Penelitian | 4 |
| 1.6 Jadwal Penelitian | 4 |

| | |
|------------------------|---|
| II KONSEP DASAR | 5 |
|------------------------|---|

| | |
|---|----|
| 2.1 Kajian Penelitian Terkait | 5 |
| 2.2 Radar | 10 |
| 2.3 Pengolahan Sinyal Radar | 13 |
| 2.3.1 Bentuk Gelombang Radar | 13 |
| 2.3.2 <i>Frequency Modulated Continuous Wave Radar</i> | 14 |
| 2.3.3 <i>Linear Frequency Modulated Continuous Wave Radar</i> | 17 |
| 2.3.4 Teknik Pengolahan Sinyal | 19 |
| 2.3.5 Perhitungan <i>Error</i> | 20 |
| 2.4 <i>Software Defined Radio</i> | 20 |
| 2.4.1 <i>Universal Software Radio Peripheral</i> | 21 |
| 2.4.2 <i>GNURadio</i> | 22 |

| | |
|---|----|
| III MODEL SISTEM DAN PERANCANGAN | 24 |
|---|----|

| | |
|--|----|
| 3.1 Alur Penelitian | 24 |
| 3.2 Penentuan Parameter | 25 |
| 3.3 Perancangan Spesifikasi Sistem | 25 |

| | | |
|-----|------------------------------------|-----------|
| 3.4 | Implementasi Sistem | 27 |
| 3.5 | Pengambilan Data | 29 |
| 3.6 | Konfigurasi Pengujian | 30 |
| 3.7 | Prediksi Hasil Pengujian | 30 |
| | DAFTAR REFERENSI | 32 |

DAFTAR GAMBAR

| | | |
|------|--|----|
| 1.1 | Penggunaan Radar Otomotif | 1 |
| 2.1 | Skema Dasar Radar | 11 |
| 2.2 | Blok Diagram Radar | 12 |
| 2.3 | Bentuk Gelombang Radar | 14 |
| 2.4 | Blok Diagram Radar FMCW | 15 |
| 2.5 | FMCW Dalam Domain Waktu | 15 |
| 2.6 | LFM Tipe Segitiga | 17 |
| 2.7 | LFM Tipe Gigi Gergaji | 18 |
| 2.8 | Detail Analisis LFM <i>Sawtooth</i> | 18 |
| 2.9 | Detail Analisa LFM <i>Triangular</i> | 19 |
| 2.10 | USRP B210 | 21 |
| 2.11 | Logo GNURadio | 22 |
| 2.12 | Contoh <i>Flowgraph</i> GNURadio | 22 |
| 2.13 | Contoh Hasil Desain Sistem GNURadio | 23 |
| 3.1 | <i>Flowchart</i> Penelitian | 24 |
| 3.2 | Gambar Perangkat Laptop Yang Digunakan | 27 |
| 3.3 | Alat USRP B210 | 28 |
| 3.4 | Antena <i>Log Periodic</i> Pengujian | 28 |
| 3.5 | Skema Penelitian | 29 |
| 3.6 | Lokasi Pengujian | 29 |
| 3.7 | Konfigurasi Pengujian | 30 |

DAFTAR TABEL

| | | |
|-----|---|----|
| 1.1 | Agenda Penelitian | 4 |
| 2.1 | Penelitian Terkait | 5 |
| 2.6 | Spesifikasi <i>USRP B210</i> | 21 |
| 3.1 | Parameter Pengujian | 25 |
| 3.2 | Spesifikasi Sistem Radar | 25 |
| 3.3 | Prediksi Nilai <i>Beat Frequency</i> | 31 |
| 3.4 | Prediksi Nilai <i>Doppler Frequency</i> | 31 |

BAB I

PENDAHULUAN

1.1 Latar Belakang

Teknologi penginderaan sangat penting pada masa kini, salah satunya adalah untuk melakukan pendekripsi objek. Dalam implementasi pendekripsi objek, banyak cara yang dapat dilakukan agar hal itu bisa dicapai. Seperti contohnya adalah dengan menggunakan pengolahan visual dari hasil tangkapan kamera untuk melakukan analisis video, apalagi dengan menggunakan *multi-camera network* [1]. Adapula penggunaan gelombang suara yang memanfaatkan frekuensi suara pada jarak ultrasonik untuk mendekripsi objek dan jarak dengan menggunakan mikrokontroler dan sensor ultrasonik [2]. Teknik lain yang menjadi alternatif adalah penggunaan gelombang elektromagnetik untuk mendekripsi objek dan jarak suatu benda dengan menggunakan radar.

Radar adalah singkatan dari radio *detection and ranging* yang berarti bahwa fokus kegunaan radar adalah pada pendekripsi dan estimasi jarak suatu benda dengan menggunakan gelombang elektromagnetik. Dibandingkan dengan teknik pengukuran lain, keunggulan dari penggunaan radar adalah mampu mendekripsi objek pada jarak yang jauh serta dapat menembus kabut. Keunggulan tersebut adalah alasan awal digunakannya radar pada zaman dahulu, yaitu pada medan perang untuk mendekripsi pasukan sebelum nampak sehingga dapat melakukan persiapan terlebih dahulu.



Gambar 1.1: Penggunaan Radar Otomotif

Seiring berjalanannya waktu dan zaman semakin modern, serta perang mulai berkurang, maka radar pun beralih fungsi. Contohnya seperti radar pendekripsi cuaca yang digunakan oleh badan klimatologi untuk memudahkan prediksi cuaca, radar pada menara pengawas bandara yang berguna dalam memonitor pergerakan pesawat di udara, dan radar pendekripsi objek pada kendaraan otomotif yang berguna

untuk mendeteksi objek dan mencegah tabrakan seperti pada gambar 1.1.

Kemampuan radar dalam melakukan deteksi dan estimasi jarak sangatlah penting, maka riset untuk mengembangkan implementasi radar dengan berbagai teknik semakin banyak [3–6]. Salah satu diantaranya adalah implementasi *Real-Time Frequency Modulated Continuous Wave Radar* yang dikembangkan dengan GNURadio dan digunakan pada *Software Defined Radio* [6]. Teknik *Frequency Modulated Continuous Wave* atau yang disingkat dengan FMCW merupakan teknik transmisi secara kontinyu dari radar yang dapat memiliki energi yang lebih tinggi dengan *peak power* yang lebih rendah [7]. FMCW sangat populer digunakan pada industri, seperti untuk mendeteksi objek bawah tanah [8], pada sistem pengawasan maritim [9], dan bidang otomotif karena dapat bertahan pada berbagai cuaca, mampu menghasilkan performa dengan sangat baik, serta bisa memprediksi jarak dan kecepatan suatu objek [10].

Software Defined Radio, atau dalam kasus ini Radar, merupakan penggunaan fungsionalitas dari sistem radar yang diatur lewat *Software* dengan maksud untuk memvirtualisasikan *hardware* dan membuat manajemen pemrograman yang dilakukan menjadi lebih mudah [11]. Dengan menggunakan SDR lewat *Universal Software Radio Peripheral* (USRP) sebagai perangkat kerasnya, maka proses riset dan pengembangan menjadi lebih murah, dikarenakan tidak diperlukannya fabrikasi material tiap uji coba pada frekuensi tertentu. Peneliti hanya perlu memprogram USRP yang dimilikinya untuk menghasilkan frekuensi tertentu yang mereka inginkan. Salah satu alat yang dapat digunakan dalam melakukan pemrograman terhadap USRP adalah GNURadio.

GNURadio merupakan aplikasi tak berbayar yang berada dibawah lisensi *GNU General Public License* untuk mempelajari pembuatan dan pengimplementasian sistem *software defined radio*. Dengan melakukan pemrograman pada GNURadio untuk melakukan antarmuka dengan USRP yang dimiliki, peneliti dapat menentukan berapa frekuensi hingga *sampling rate* yang diinginkan [12].

Oleh karena itu, pada proposal ini dilakukan “Rancang Bangun Sistem *FMCW Radar Berbasis Software Defined Radio* dengan *GNURadio* Untuk Mendeteksi, Estimasi Jarak, dan Kecepatan Objek” sehingga dapat membuktikan bahwa sistem yang dirancang dapat melakukan pendekslsian objek dan estimasi jarak.

1.2 Rumusan Masalah

Desain dan implementasi sistem radar FMCW memerlukan spesifikasi yang tepat sehingga kemampuan sistem dalam mendeteksi, estimasi jarak, dan kecepatan

objek menjadi optimal, maka rumusan masalah dalam penelitian tugas akhir ini, yaitu:

1. Melakukan perancangan sistem radar FMCW menggunakan GNURadio yang memaksimalkan kemampuan USRP B210 dengan mempertimbangkan keperluan sistem.
2. Memberikan langkah yang jelas dalam melakukan perancangan sistem radar FMCW dengan menggunakan GNURadio dan USRP B210.
3. Melakukan evaluasi terhadap radar FMCW yang didesain, khususnya pada kapabilitas radar dalam mendeteksi, melakukan estimasi jarak, dan kecepatan suatu objek.

1.3 Tujuan dan Manfaat

Tujuan dan manfaat yang ingin dicapai dalam penelitian tugas akhir ini, yaitu:

1. Merancang sistem radar FMCW yang memaksimalkan kemampuan USRP dengan mempertimbangkan keperluan sistem.
2. Memberikan langkah yang jelas dalam melakukan desain radar FMCW di Universitas Telkom Surabaya.
3. Untuk melakukan perancangan sistem radar FMCW berbasis USRP B210 menggunakan GNURadio.
4. Untuk melakukan pengujian deteksi, estimasi jarak, dan kecepatan objek dari sistem radar FMCW pada USRP B210.
5. Untuk mengetahui tingkat keakurasiyan pendekripsi, estimasi jarak, dan kecepatan objek menggunakan radar FMCW pada USRP.

1.4 Batasan Masalah

Hal yang akan dilakukan dalam penelitian ini adalah.

1. Parameter yang diidentifikasi pada rancang bangun ini adalah resolusi jarak, tingkat keakurasiyan, dan kecepatan.
2. Pengujian sistem dengan menggunakan USRP B210 untuk melakukan pendekripsi, estimasi jarak, dan kecepatan objek.

3. Perangkat lunak yang digunakan adalah GNURadio.
4. Antena yang digunakan adalah antena *Log Periodic*
5. Frekuensi kerja radar pada 3.1 GHz.
6. Objek deteksi adalah kendaraan empat roda.

1.5 Metode Penelitian

Dalam melakukan penggerjaan Tugas Akhir yang diajukan, penyelesaian yang digunakan adalah dengan beberapa pendekatan yaitu: studi literatur, simulasi, analisis statistik, perancangan, dan implementasi.

1.6 Jadwal Penelitian

Untuk memastikan proposal ini berjalan dengan lancar, maka diperlukannya penentuan capaian yang ingin diraih pada suatu periode yang sudah ditentukan. Dengan terainnya capaian tersebut maka tahapan selanjutnya dapat mulai dilakukan.

Tabel 1.1: Agenda Penelitian

| No. | Deskripsi Tahapan | Durasi | Tanggal | <i>Milestone</i> |
|-----|--------------------------------|----------|--------------------------------------|---------------------------|
| 1. | Desain Sistem | 1 bulan | 1 September 2024 - 30 September 2024 | Diagram blok dan simulasi |
| 2. | Implementasi dan pengujian | 1 bulan | 1 Oktober 2024 - 31 Oktober 2024 | Pengujian sistem selesai |
| 3. | Penyusunan laporan Tugas Akhir | 2 minggu | 1 November 2024 - 15 November 2024 | Buku Tugas Akhir selesai |

BAB II

KONSEP DASAR

2.1 Kajian Penelitian Terkait

Banyak sekali referensi yang menjadi bagian besar dalam tertulisnya proposal ini, referensi tersebut terdiri atas berbagai macam jenis literatur dari sumber yang dapat diakses secara daring. Tak sedikit pula literatur tersebut menjadi alasan besar latar belakang dari proposal ini dilahirkan, berikut adalah beberapa penelitian terdahulu yang menjadi referensi dalam melakukan penyusunan proposal ini :

Tabel 2.1: Penelitian Terkait

| No. | Nama | Judul | Jurnal | Deskripsi |
|-----|--|--|---|--|
| 1. | Lenz, Isabella; Holtom, Jacob; Herschfelt, Andrew; Rong, Yu; Bliss, Daniel | <i>Respiratory and Heart Rate Detection Using Continuous-Wave Radar Testbed Implemented in GNU Radio</i> (2022) | <i>Proceedings of the 12th GNU Radio Conference</i> | Penggunaan radar CW untuk observasi detak jantung dan pernapasan menggunakan GNURadio dan USRP X310. Proses pengolahan data secara langsung dengan hasil estimasi pada jarak 5 BPM dibanding alat monitor detak jantung. |

bersambung pada halaman berikutnya

| No. | Nama | Judul | Jurnal | Deskripsi |
|-----|--|---|--|--|
| 2. | Wankhede, Animesh; De, Sampurna | <i>Development of L-Band FMCW Radar on SDR using GNU RADIO</i> (2024) | <i>2024 Second International Conference on Emerging Trends in Information Technology and Engineering (ICETITE)</i> | Penggunaan radar FMCW pada pita frekuensi kelas L untuk radar penembus tanah menunjukkan hasil yang efektif dalam melakukan deteksi dan <i>imaging</i> objek dengan akurasi dan resolusi tinggi. |
| 3. | Hilario Re, Pascual D.; Comite, Davide; Podilchak, Symon K.; Alistarh, Cristian A.; Goussetis, George; Sellathurai, Mathini; Thompson, John; Lee, Jaesup | <i>FMCW Radar With Enhanced Resolution and Processing Time by Beam Switching</i> (2021) | <i>IEEE Open Journal of Antennas and Propagation</i> | Implementasi radar FMCW pada frekuensi kelas K dengan antena <i>array</i> dan <i>beamforming</i> untuk deteksi arah pada kendaraan otomotif. Radar mampu mendeteksi objek dengan jarak 2° . |

bersambung pada halaman berikutnya

| No. | Nama | Judul | Jurnal | Deskripsi |
|-----|--|--|---|--|
| 4. | Dabrowski, Grzegorz; Stasiak, Krzysztof; Drozdowicz, Jędrzej; Gromek, Damian; Samczynski, Piotr | <i>An X-band FMCW Radar Demonstrator Based on an SDR Platform</i> (2020) | <i>2020 21st International Radar Symposium (IRS)</i> | Desain radar FMCW dengan bandwidth 1 GHz untuk mendapatkan resolusi jarak yang kecil, didapat hasil pengujian yang memuaskan dengan adanya pergerakan pada daerah yang ditandai memiliki banyak aktivitas. |
| 5. | Rizik, Ali; Tavanti, Emanuele; Vio, Roberto; Delucchi, Alessandro; Chible, Hussien; Randazzo, Andrea; Caviglia, Daniele D. | <i>Single Target Recognition Using a Low-Cost FMCW Radar Based on Spectrum Analysis</i> (2020) | <i>2020 27th IEEE International Conference on Electronics, Circuits and Systems (ICECS)</i> | Pengolahan sinyal radar dilakukan dengan klasifikasi data menggunakan <i>Support Vector Machine</i> (SVM), didapat hasil menunjukkan akurasi klasifikasi target mencapai 100%. |

bersambung pada halaman berikutnya

| No. | Nama | Judul | Jurnal | Deskripsi |
|-----|--|---|--|--|
| 6. | Jeong, Hyunmin; Kim, Sangkil | <i>Educational Low-Cost C-Band FMCW Radar System Comprising Commercial Off-the-Shelf Components for Indoor Through-Wall Object Detection</i> (2021) | <i>Electronics</i> | Desain dan implementasi radar FMCW pada frekuensi kelas C dilakukan menggunakan komponen elektronik yang mudah didapat. Implementasi dilakukan dengan skenario pengujian dalam ruangan dan tembus dinding. Didapat hasil rata rata akurasi sekitar 5.6 cm. |
| 7. | Pramudita, Aloysius Adya; Suratman, Fiky Y.; Arseno, Dharu | <i>Modified FMCW system for non-contact sensing of human respiration</i> (2020) | <i>Journal of Medical Engineering and Technology</i> | Dengan melakukan modifikasi pada pengolahan data fasa setelah filter <i>Low Pass</i> . Didapatkan hasil bahwa desain modifikasi mampu mendekripsi waktu dan amplitudo pernafasan, serta lokasi dari target. |

bersambung pada halaman berikutnya

| No. | Nama | Judul | Jurnal | Deskripsi |
|-----|---|---|---|--|
| 8. | Pramudita, Aloysius Adya; Lin, Ding-Bing; Dhiyani, Azizka Ayu; Ryanu, Harfan Hian; Adiprabowo, Tjahjo; Yudha, Erfansyah Ali | <i>FMCW Radar for Noncontact Bridge Structure Displacement Estimation</i> (2023) | <i>IEEE Transactions on Instrumentation and Measurement</i> | Implementasi radar FMCW pada frekuensi 24 GHz dengan <i>bandwidth</i> 150 MHz untuk mendekripsi pergeseran kecil pada bangunan jembatan. Hasil menunjukkan metode berhasil dengan kondisi banyak <i>noise</i> dan nilai SNR rendah dengan rata rata galat 0.13 mm. |
| 9. | Zhou, Min; Liu, Yunxue; Wu, Shie; Wang, Chengyou; Chen, Zekun; Li, Hongfei | <i>A Novel Scheme of High-Precision Heart Rate Detection With a mm-Wave FMCW Radar</i> (2023) | <i>IEEE Access</i> | Radar FMCW dengan gelombang milimeter untuk peningkatan akurasi menggunakan algoritma <i>Variable Mode Extraction</i> dan teknik pengukuran frekuensi <i>Double-CZT</i> . Tingkat akurasi meningkat dengan rata rata eror absolut kurang dari 1 bpm, nilai SNR meningkat sehingga estimasi akurasi detak jantung juga meningkat. |

Pada penelitian nomor satu, menunjukkan teknik yang perlu dilakukan saat melakukan pengolahan data hasil radar secara *real time* yaitu dengan menggunakan

ZeroMQ yang dapat mengirimkan data dari aplikasi satu ke lainnya, sehingga pengolahan bisa dilakukan dengan pemrograman berbahasa *python*. Penelitian nomor dua menunjukkan referensi parameter radar FMCW yang dapat diraih oleh USRP menggunakan GNURadio. Penelitian nomor tiga menunjukkan kemampuan radar FMCW bila dilakukan implementasi dengan menggunakan antena *array* untuk mendeteksi arah datang suatu objek.

Penelitian nomor empat menunjukkan skenario yang harus dilakukan dalam melakukan pengujian bila jarak radar didapat sangat jauh, sehingga perlu beberapa teknik pengujian yang dilakukan untuk mengambil keputusan dan menilai radar yang telah didesain. Penelitian nomor lima memperlihatkan kapabilitas radar bila dilakukannya analisa data lebih lanjut, yaitu dalam mengklasifikasikan data antara orang berjalan kaki dan kendaraan. Penelitian nomor enam menunjukkan langkah yang perlu dilakukan dalam merancang analisa hasil radar dan membandingkannya dengan nilai ekspektasi.

Penelitian nomor tujuh menggunakan analisa pada fasa untuk memperoleh data yang diinginkan, hal ini menunjukkan titik observasi lain masih dapat dilakukan untuk mendapatkan data yang diinginkan bila hasil tidak sesuai dengan ekspektasi. Penelitian nomor delapan menunjukkan teknik pengujian dan analisa yang perlu dilakukan dalam melakukan pengujian radar FMCW, hingga perbandingan antara radar yang didesain dengan radar komersial untuk menentukan kualitas radar yang dirancang. Penelitian nomor sembilan memperlihatkan bahwa teknik analisa hasil tidak hanya dapat dilakukan dengan FFT, namun algoritma lain dapat dilakukan sehingga estimasi akan semakin akurat.

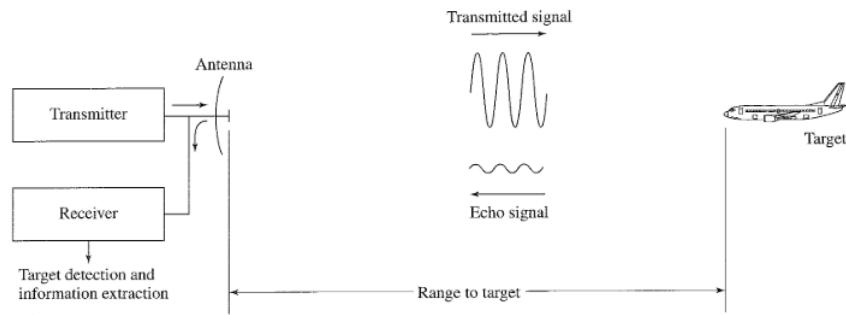
2.2 Radar

Penggunaan gelombang elektromagnetik sebagai sarana untuk mendeteksi objek adalah konsep dasar dari radar. Radar sendiri merupakan singkatan dari *Radio Detection and Ranging*, dari situ sangat nampak sekali tujuan dari penggunaan alat ini, yaitu untuk mendeteksi sesuatu dan mengukur jarak dengan menggunakan gelombang radio.

Cara kerja dari radar adalah dengan memancarkan gelombang di dalam ruang bebas yang kemudian radar akan mendeteksi gelombang pantulan dari objek tersebut. Adanya gelombang yang terpantul ini tidak hanya menunjukkan keberadaan dari suatu objek, namun dengan membandingkan gelombang pantulan yang diterima dengan gelombang yang dikirimkan maka informasi tentang objek yang terdeteksi dapat didapat [13].

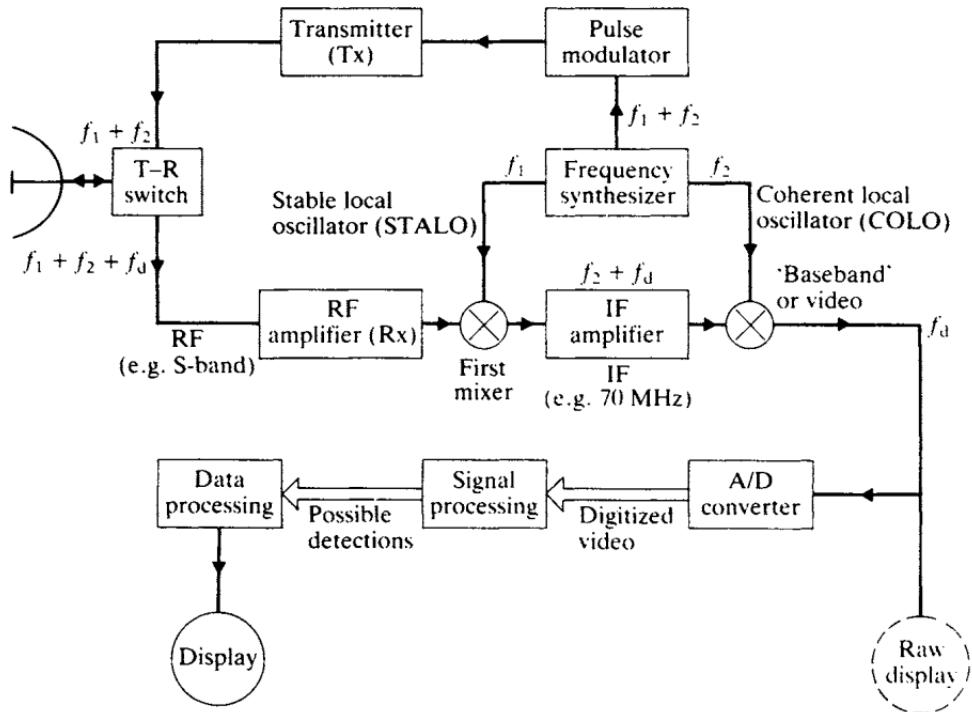
$$R = \frac{cT_R}{2} \quad (2.1)$$

Persamaan 2.1 menjelaskan jarak antara target dengan antena yang disimbolkan sebagai R (meter), dengan T_R (sekon) sebagai waktu sinyal radar bergerak secara bolak balik dari dan menuju objek. Karena radar memakai gelombang elektromagnetik, maka c memiliki kecepatan yang sama dengan cahaya, yaitu 3×10^8 m/s.



Gambar 2.1: Skema Dasar Radar [13]

Pada gambar 2.1, skema dan konsep dasar dari cara kerja radar dapat diamati. Terlihat bahwa sinyal yang dikirimkan akan mengenai target, dalam kasus ini adalah pesawat, lalu sinyal yang mengenai objek akan kembali dengan sinyal yang lebih kecil dengan amplitudo yang lebih rendah. Perubahan pada gelombang yang terpantul dapat menggambarkan perilaku yang sedang ditunjukkan oleh objek yang di deteksi, mulai dari pengurangan amplitudo hingga pergeseran fasa.



Gambar 2.2: Blok Diagram Radar Sederhana [14]

Gambar 2.2 menunjukkan blok diagram dari sistem radar pulsa sederhana. Dapat dilihat beberapa komponen yang membentuk seluruh sistem radar, semua komponen ini memiliki perannya sendiri sehingga proses pengiriman dan pendektsian sinyal dapat dilakukan. Bila seluruh sistem bekerja dengan baik, maka proses yang ditunjukkan pada penjelasan skema dasar radar dapat berjalan dengan lancar.

Persamaan radar berguna untuk menghubungkan seluruh komponen yang terdapat pada suatu sistem radar. Hubungan di antara seluruh komponen tersebut akan di perlihatkan secara matematis, sehingga penerapannya pada suatu alat akan terlihat dengan jelas. Dengan adanya beberapa persamaan ini, proses desain suatu radar akan menjadi lebih mudah dilakukan dan prediksi dari hasil radar yang dirancang bisa didapatkan.

$$R_{un} = \frac{cT_p}{2} = \frac{c}{2f_p} \quad (2.2)$$

Salah satu persamaan pada radar adalah *maximum unambiguous range* menunjukkan jarak tempuh radar terjauh yang dapat dideteksi disimbolkan sebagai R_{un} (meter) pada persamaan 2.2, dengan c adalah kecepatan cahaya, T_p sebagai periode pengulangan pulsa yang biasa menggunakan satuan sekon bahkan

mikrosekon, dan f_p sebagai frekuensi pengulangan pulsa (Hz). Sehingga T_p berbanding terbalik dengan f_p .

$$T_p = \frac{1}{f_p} \quad (2.3)$$

Persamaan 2.3 menunjukkan hubungan periode pengulangan pulsa radar (T_p) dengan frekuensi pengulangannya (f_p). Semakin besar frekuensi pengulangan pulsa radar, maka periode pengulangannya akan semakin kecil.

$$P = \frac{P_t}{4\pi R^2} \quad (2.4)$$

Bila antena yang digunakan dalam memancarkan gelombang elektromagnetika radar bersifat isotrop, maka kerapatan daya pada jarak R dari radar akan sama dengan daya dalam satuan Watt di transmisi (P_t) dibagi luas permukaan $4\pi R^2$ dari sebuah bola imajiner dengan radius R (meter), atau dapat didefinisikan pula dengan persamaan 2.4, namun kenyataannya tidak seperti itu.

$$\text{Kerapatan daya antena } \textit{directive} = \frac{P_t G}{4\pi R^2} \quad (2.5)$$

Radar seringkali menggunakan antena *directive* untuk mengkonsentrasi daya yang terradiasi pada arah tertentu. Maka kerapatan dayanya seperti pada persamaan 2.5, dengan G sebagai *gain* maksimum suatu antena yang terdefinisi sebagai berikut.

$$G = \frac{\text{Kerapatan daya maksimum dari antena } \textit{directive}}{\text{Kerapatan daya antena Isotrop lossless dengan daya yang sama}} \quad (2.6)$$

Gain bersatuan dB (desibel) yang menunjukkan perbandingan suatu nilai, dalam kasus ini kerapatan daya maksimum antena berarah dibanding antena isotropik.

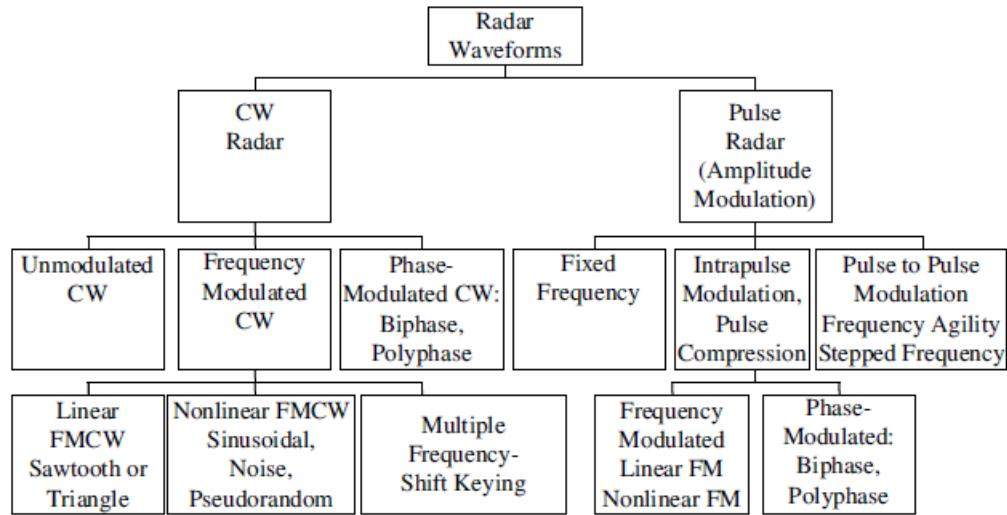
2.3 Pengolahan Sinyal Radar

Untuk mendapat suatu kesimpulan dari sinyal radar, maka dibutuhkan pengolahan sinyal radar yang tepat. Pengolahan sinyal tersebut dilakukan mulai dari pembentukan gelombang hingga pengambilan kesimpulan.

2.3.1 Bentuk Gelombang Radar

Bentuk gelombang radar dapat dibedakan menjadi dua kelas, yaitu radar dengan gelombang kontinyu dan radar pulsa. Seperti pada gambar 2.3, kedua kelas tersebut

masih dapat dibagi lagi kedalam beberapa teknik lain. Penggunaan salah satu jenis gelombang ditentukan berdasarkan kebutuhan radar yang akan di desain.



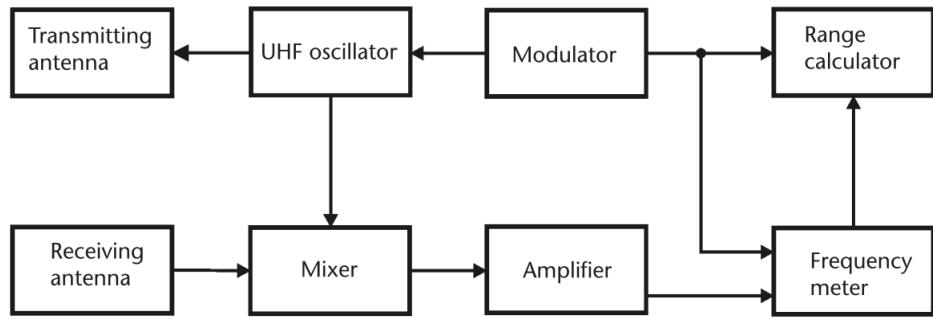
Gambar 2.3: Bentuk Gelombang Radar [15]

Radar dengan gelombang pulsa akan memancarkan gelombang elektromagnetik dalam waktu singkat lalu jeda sejenak sesuai waktu yang ditentukan. Pada waktu jeda tersebut, radar akan mendeteksi sinyal pantul dari gelombang yang dikirim sebelumnya. Setelah waktu jeda berakhir, radar akan kembali memancarkan gelombang pulsa lagi. Radar dengan gelombang ini akan memancarkan gelombang elektromagnetik dengan *power* yang tinggi.

Sedangkan radar dengan gelombang kontinyu akan terus memancarkan serta menerima gelombang elektromagnetik tanpa henti dalam waktu yang bersamaan. Sehingga radar dengan gelombang kontinyu hanya digunakan pada sistem dengan *power* yang rendah dengan jarak maksimum deteksi yang kecil. Hal ini disebabkan karena sering terjadinya kebocoran dari antena pengirim ke antena penerima. Alasan ini pula yang mendasari keputusan penggunaan *power* yang rendah [16].

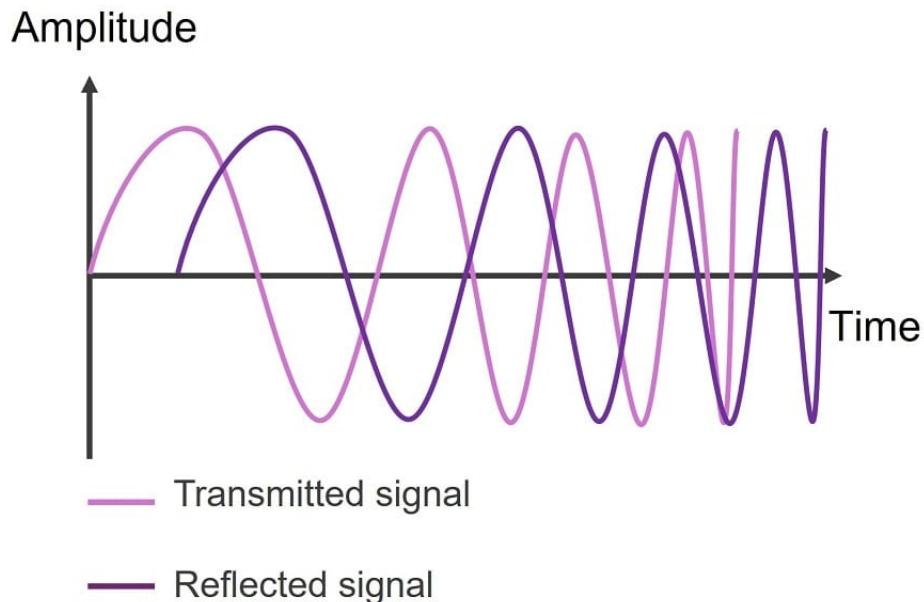
2.3.2 Frequency Modulated Continuous Wave Radar

Radar FMCW memancarkan sinyal yang bila terpantul objek, akan kembali terdeteksi. Hal ini dapat direalisasikan dengan blok diragram dari sistem radar FMCW seperti pada gambar 2.4.



Gambar 2.4: Blok Diagram Radar FMCW

Dari blok diagram tersebut, dapat dilihat bahwa sinyal yang diterima akan dicampurkan dengan sinyal yang dikirim, bila terdapat *delay* yang disebabkan oleh jarak, maka akan terdeteksi perbedaan frekuensi. Dengan begitu, perbedaan pada fasa dan frekuensi menjadi tolok ukur antara sinyal yang dikirim dengan sinyal yang di dapatkan kembali.



Gambar 2.5: FMCW Dalam Domain Waktu

Oleh karena itu, salah satu karakteristik dari radar FMCW adalah bahwa jarak pengukuran dapat dihitung dengan membandingkan frekuensi sinyal yang diterima dengan sinyal yang ditransmisikan seperti pada gambar 2.5.

$$R = \frac{c\Delta t}{2} = \frac{c\Delta f}{2\left(\frac{d(f)}{d(t)}\right)} \quad (2.7)$$

Persamaan 2.7 menunjukkan jarak (R) dalam meter dengan objek yang terdeteksi. Yang mana Δt adalah waktu tunda dalam detik, Δf merupakan pergeseran frekuensi terukur dalam Hertz, dengan $d(f)/d(t)$ sebagai pergeseran frekuensi dalam suatu periode.

$$R_{max} = \frac{F_s c}{2\mu} \quad (2.8)$$

Persamaan 2.8 menunjukkan jarak maksimum yang dapat di deteksi oleh radar FMCW. F_s merupakan frekuensi *sampling* yang biasanya menggunakan satuan Hertz atau *Sample/second*, dan μ adalah tingkat kenaikan frekuensi pada suatu periode disimbolkan dengan Hertz/sekon.

$$\mu = \frac{Bandwidth}{T_c} \quad (2.9)$$

Persamaan 2.9 adalah langkah menghitung μ yaitu membagi nilai *bandwidth* dengan waktu *sweep (chirp)* bersimbol T_c . Biasanya, radar FMCW memiliki nilai T_c yang kecil, dengan menggunakan satuan μs , sehingga nilai *chirp rate* memiliki satuan $Hz/\mu s$

$$T_c = \frac{\lambda}{4 \cdot V_{max}} \quad (2.10)$$

Dengan nilai T_c yaitu periode *chirp* didefinisikan sebagai persamaan 2.10, dengan λ sebagai panjang gelombang (meter) dan V_{max} sebagai kecepatan maksimum yang dapat dideteksi oleh radar (m/s).

Selain itu, salah satu faktor penting yang perlu diperhitungkan dalam perancangan radar FMCW adalah resolusi jarak. Resolusi jarak sendiri merupakan kemampuan dari suatu radar dalam membedakan dua buah objek yang berdekatan.

$$R_{res} = \frac{c}{2BW} \quad (2.11)$$

Persamaan 2.11 menjelaskan bahwa dengan membagi kecepatan cahaya dengan dua kali lebar pita frekuensi (*Bandwidth*) dalam Hertz, maka resolusi jarak dalam satuan meter akan didapatkan.

$$v_{max} = \frac{\lambda}{4 \cdot T_c} \quad (2.12)$$

Nilai kecepatan maksimum dapat dihitung dengan persamaan 2.12, yaitu panjang gelombang frekuensi yang digunakan (Hz) dibagi dengan *sweep time* dalam sekon (T_c) dikalikan empat.

$$V_{res} = \frac{\lambda}{2 \cdot T_f} \quad (2.13)$$

Sehingga nilai resolusi kecepatan dapat dihitung dengan persamaan 2.13, yang membagi panjang gelombang (Hz) dengan 2 kali durasi *frame* (T_f) dalam sekon.

$$T_f = N \cdot T_c = \frac{\lambda}{2 \cdot V_{res}} \quad (2.14)$$

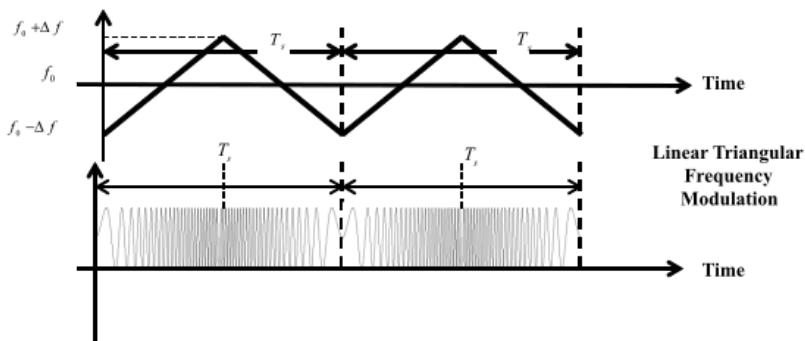
T_f adalah durasi dari *frame* yang terdiri dari N jumlah dari *chirp* secara terus menerus, nilainya dapat dicari pada persamaan 2.14.

2.3.3 *Linear Frequency Modulated Continuous Wave Radar*

Linear Frequency Modulated, yang juga sering disingkat sebagai LFM adalah teknik pengolahan sinyal yang dilakukan dengan menyapu frekuensi dari bawah ke atas (*Up-Chirp*) atau dari atas ke bawah (*Down-Chirp*). Dengan f_0 sebagai frekuensi tengah, dan dilakukan pada *bandwidth* yang telah ditentukan. Teknik ini akan membantu pencapaian radar dengan resolusi yang lebih tinggi karena *bandwidth* yang dicapai akan menjadi lebih tinggi.

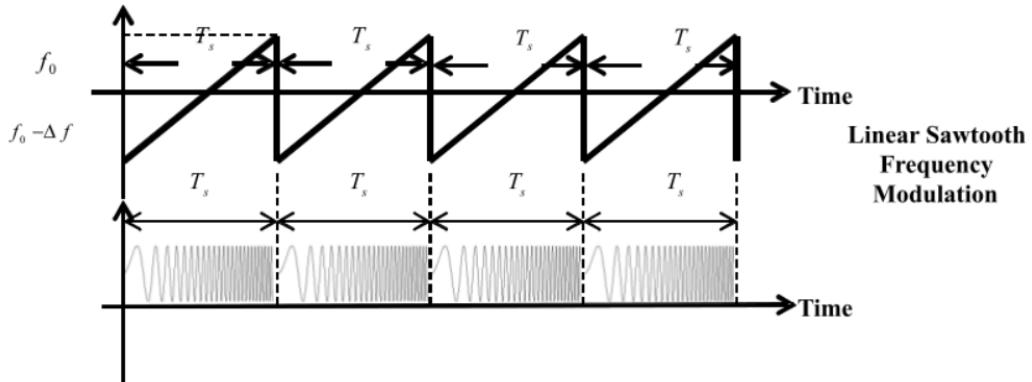
Salah satu jenis gelombang LFM adalah *Linear Triangular Frequency Modulation* yang ditunjukkan pada gambar 2.6. Penggunaan jenis gelombang tersebut akan mempermudah proses evaluasi target. Alasannya adalah saat objek yang terdeteksi bergerak menjauh dari radar, maka frekuensi akan bgeser turun karena *doppler* dan dua *beat frequency* akan muncul, satu pada *upchirp* dan satu pada *downchirp*.

Saat objek berada pada jarak yang jauh, namun tidak bergerak, maka akan terjadi *beat frequency* akibat kemunduran waktu. Bila keduanya terjadi dalam waktu yang bersamaan, maka dua nilai *beat frequency* akan muncul, sehingga sumber pergeseran frekuensi dapat dibedakan diantara *doppler* dengan *delay* waktu.



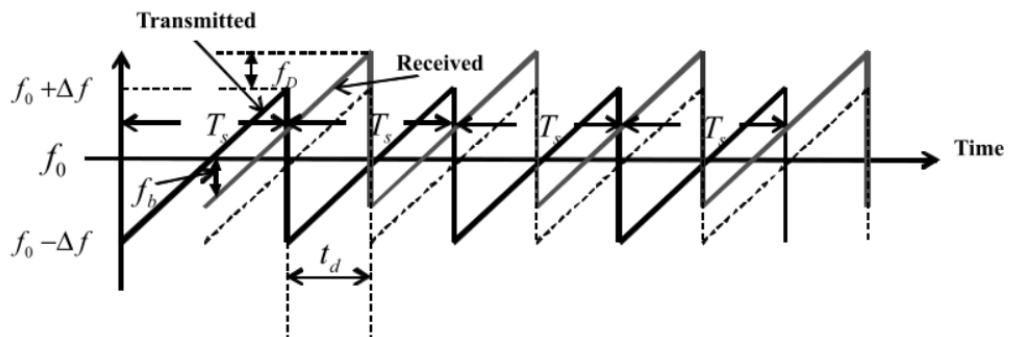
Gambar 2.6: LFM Tipe Segitiga [17]

Selain gelombang LFM segitiga, ada pula yang berbentuk seperti gigi gergaji (*Sawtooth*) seperti gambar 2.7.



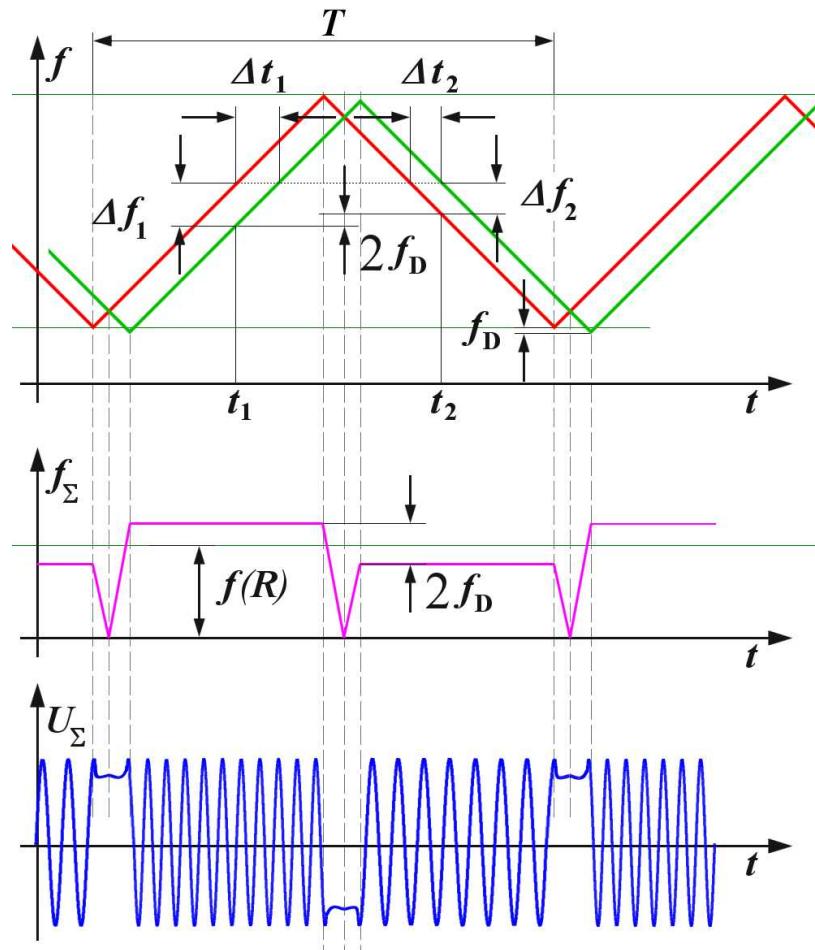
Gambar 2.7: LFM Tipe Gigi Gergaji [17]

Seluruh teknik tersebut memiliki keunggulannya masing-masing. Keunggulan tersebut didapat karena proses analisis yang berbeda. Pada LFM berbentuk gigi gergaji, maka hanya objek diam saja yang dapat dideteksi jarak dan kecepatannya seperti pada gambar 2.8.



Gambar 2.8: Detail Analisis LFM *Sawtooth* [17]

Bila menggunakan LFM berbentuk segitiga, maka objek yang bergerak dapat dideteksi jarak dan kecepatannya dalam waktu yang bersamaan. Cara melakukan analisa pada teknik LFM segitiga dapat dilihat lebih jelas pada gambar 2.9.



Gambar 2.9: Detail Analisis LFM Triangular

Gambar 2.9 menunjukkan langkah analisa gelombang LFM tipe segitiga. Δt adalah pergeseran frekuensi akibat kemunduran waktu, sedangkan Δf adalah pergeseran frekuensi akibat *doppler*. Dengan T sebagai periode *chirp* yang terjadi pada radar.

2.3.4 Teknik Pengolahan Sinyal

Untuk melakukan pengambilan keputusan dari data yang diambil oleh radar, maka dibutuhkan langkah pengolahan yang benar dan mencakup berbagai hal. Beberapa parameter yang bisa diambil estimasinya adalah jarak dan kecepatan dari objek yang terdeteksi. Pada estimasi jarak, persamaan 2.15 dapat menjelaskan hubungan jarak dengan beberapa faktor yang mempengaruhinya.

$$d_0 = \frac{c f_b}{2\mu} = \frac{c T_c f_b}{2B} \quad (2.15)$$

Pada persamaan 2.15 tersebut, d_0 merujuk ke hasil estimasi jarak dengan satuan meter, c sebagai kecepatan cahaya, f_b adalah *beat frequency* yang merupakan perbedaan pada frekuensi dalam Hertz, μ yang merupakan laju perubahan frekuensi pada suatu waktu (*chirp rate*) disimbolkan sebagai Hz/s, dengan T_c sebagai waktu *Sweep*. Sedangkan untuk melakukan estimasi kecepatan terdapat pergeseran frekuensi akibat efek doppler, yang menjelaskan perubahan frekuensi suatu gelombang karena suatu objek sumber yang bergerak.

$$v = \frac{f_d}{2} \lambda \quad (2.16)$$

Persamaan 2.16 akan didapat dengan menunjukkan hubungan antara pergeseran doppler (f_d), dengan v sebagai kecepatan yang memiliki satuan m/s, dan λ adalah panjang gelombang dengan satuan meter.

2.3.5 Perhitungan Error

Penghitungan galat dari radar yang telah di desain dapat dilakukan dengan menguji keakurasiannya dari hasil deteksi. Hasil akurasi deteksi radar dapat diuji dengan menggunakan *Root Mean Square Error* (RMSE). Nilai dari RMSE bisa didapat dengan persamaan 2.17 dengan nilai n adalah jumlah pengulangan dari uji coba.

$$RMSE = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^n (simulasi_i - aktual_i)^2}{n}} \quad (2.17)$$

2.4 Software Defined Radio

Software Defined Radio atau yang sering disingkat menjadi SDR merupakan teknologi komunikasi berbasis nirkabel yang kegunaannya dapat ditentukan oleh perangkat lunak [18]. Sehingga dalam implementasinya, tidak perlu dilakukan perubahan perangkat keras baru bila ingin melakukan perubahan, baik dari segi standar, teknologi, dan layanan. Hanya dengan melakukan perubahan konfigurasi saja, lalu SDR akan langsung dapat digunakan.

Dalam implementasinya, SDR membutuhkan *Universal Software Radio Peripheral*, atau yang sering disingkat menjadi USRP merupakan *hardware* yang merupakan bagian *front end* pada arsitektur sistem SDR. USRP terdiri dari modul yang dapat terkoneksi dengan komputer sehingga memperbolehkan pemrograman dengan aplikasi seperti GNURadio dan LabVIEW [19].

Penggunaan USRP sangat memudahkan proses perancangan prototipe dan

pengujian karena adanya antarmuka yang dapat mengkoneksikan USRP dengan antena dan berbagai macam bagian perangkat keras yang dibutuhkan.

2.4.1 Universal Software Radio Peripheral

Universal Software Radio Peripheral sering disingkat USRP merupakan *platform* yang digunakan dalam mengimplementasikan SDR. Di dalam USRP terdapat *Field Programmable Gate Array* atau FPGA yang merupakan suatu *Integrated Circuit* yang dapat diprogram. Pada hal ini, USRP adalah perangkat keras yang dapat menerima dan mentransmisikan gelombang radio.

Kemampuannya untuk berinteraksi dengan gelombang radio inilah, ditambah dengan kemudahannya untuk melakukan pemrograman terhadap USRP yang membuat alat ini terkenal di kalangan akademisi dan peneliti. Karena pengembangan prototipe menjadi lebih mudah tanpa perlu pengadaan komponen.



Gambar 2.10: USRP B210

Ada beberapa USRP di pasaran, salah satunya adalah USRP buatan dari *Ettus* dengan seri B210 seperti pada gambar 2.10. Penggunaan seri ini dikarenakan seperti yang dapat dilihat pada tabel spesifikasi 2.6, USRP ini cukup memenuhi kebutuhan riset dengan kapabilitas pengolahan sampel yang baik.

Tabel 2.6: Spesifikasi USRP B210

| No. | Keterangan | Nilai | Satuan |
|-----|--------------------|--------|-----------|
| 1. | <i>RF Coverage</i> | 70 - 6 | MHz - GHz |

| | | | |
|-----|---|-----------|------|
| 2. | <i>Analog to Digital Converter Sample Rate (maksimum)</i> | 61.44 | MS/s |
| 3. | <i>Analog to Digital Resolution</i> | 12 | bits |
| 4. | <i>Analog to Digital Wideband SFDR</i> | 78 | dBc |
| 5. | <i>Digital to Analog Converter Sample Rate (maksimum)</i> | 61.44 | MS/s |
| 6. | <i>Digital to Analog Resolution</i> | 12 | bits |
| 7. | <i>Host Sample Rate (16b)</i> | 61.44 | MS/s |
| 8. | <i>Frequency Accuracy</i> | ± 2.0 | ppm |
| 9. | <i>W/ GPS Unlocked TCXO Reference</i> | ± 75 | ppb |
| 10. | <i>W/ GPS Locked TCXO Reference</i> | < 1 | ppb |

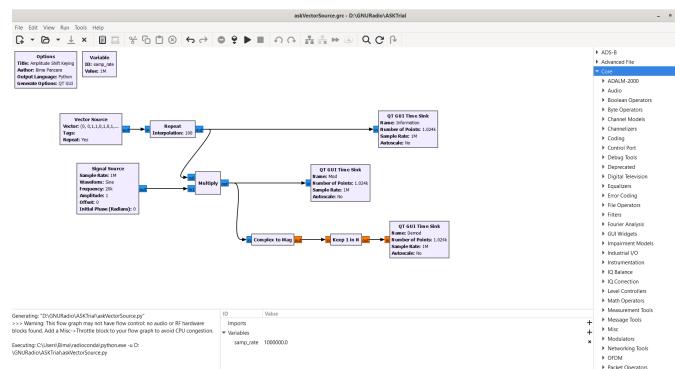
Dengan spesifikasi tersebut, maka USRP B210 memiliki kemampuan *instantaneous bandwidth* hingga 56 MHz pada transmisi 1 X 1 dan 30.72 MHz pada transmisi 2 X 2.

2.4.2 GNURadio



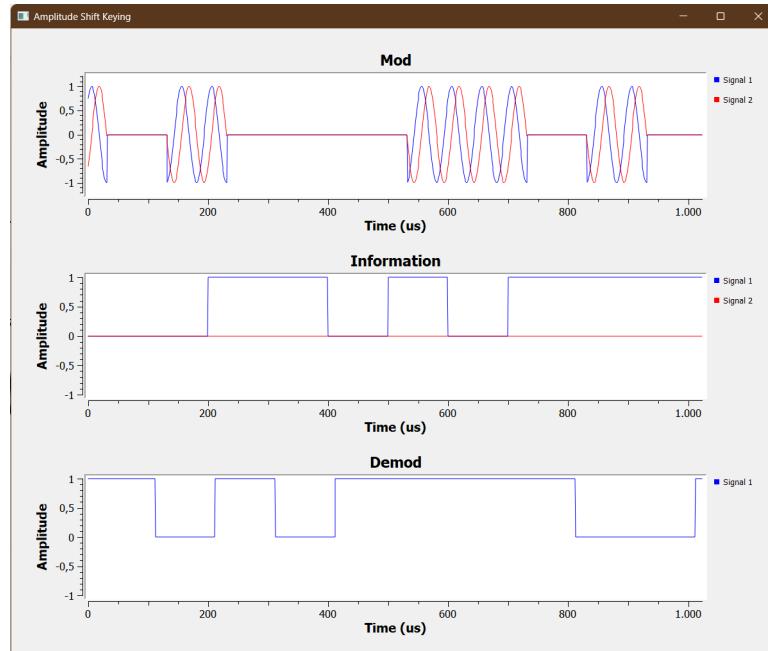
Gambar 2.11: Logo GNURadio

GNURadio adalah aplikasi yang dapat melakukan pemrograman terhadap USRP lewat antarmuka. GNURadio merupakan *software open source* sehingga semua orang dapat mengakses, mengubah, dan membagikan *source code* dari program tersebut secara bebas. Dengan menggunakan aplikasi ini, perubahan parameter pada USRP dapat dilakukan dengan mudah.



Gambar 2.12: Contoh Flowgraph GNURadio

Gambar 2.12 adalah contoh blok diagram sistem (*flowgraph*) yang sukses dibuat pada aplikasi GNURadio. Pada gambar 2.13 menunjukkan hasil bila desain sistem tersebut dijalankan.



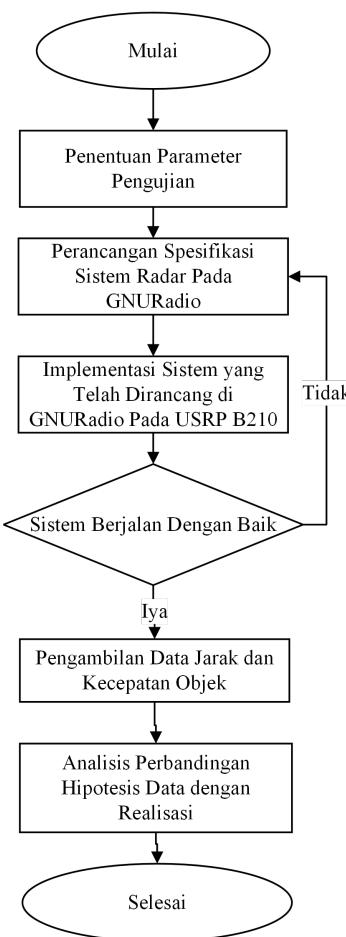
Gambar 2.13: Contoh Hasil Desain Sistem GNURadio

BAB III

MODEL SISTEM DAN PERANCANGAN

3.1 Alur Penelitian

Dalam suatu penelitian, terdapat urutan tahapan yang perlu dilakukan. Alur penelitian ini mengandung seluruh langkah yang harus ditempuh, mulai dari fase perancangan hingga tahap akhir penelitian.



Gambar 3.1: *Flowchart Penelitian*

Pada alur penelitian yang telah dirancang, terdapat beberapa tahap yang perlu dilakukan setelah penelitian dimulai dan sebelum penelitian diakhiri. Tiap tahapan yang telah dirancang harus dilaksanakan sebaik mungkin agar hasil yang diharapkan dapat tercapai.

3.2 Penentuan Parameter

Pada tahap ini parameter pengujian ditentukan sehingga hasil yang dicapai dapat dikatakan baik, sebagai berikut.

Tabel 3.1: Parameter Pengujian

| No. | Parameter Pengujian | Satuan |
|-----|---|--------|
| 1. | Jarak | m |
| 2. | Kecepatan | m/s |
| 3. | <i>RMSE</i> | - |
| 4. | Nilai prediksi <i>beat frequency</i> | Hz |
| 5. | Nilai prediksi <i>doppler frequency shift</i> | Hz |

3.3 Perancangan Spesifikasi Sistem

Pada tahap ini, dilakukan perancangan sistem radar. Maka perlu ditentukannya spesifikasi radar berdasarkan perangkat keras USRP berseri B210 yang digunakan. Spesifikasi dari sistem ini akan dijelaskan pada tabel berikut.

Tabel 3.2: Spesifikasi Sistem Radar

| No. | Spesifikasi | Keterangan |
|-----|-------------------------------------|--------------------|
| 1. | USRP | B210 |
| 2. | <i>Carrier Frequency</i> (F_c) | 3100 MHz |
| 3. | <i>Bandwidth</i> (BW) | 50 MHz |
| 4. | Frekuensi <i>Sampling</i> (F_s) | 30 MHz |
| 5. | Bentuk Modulasi | <i>Triangular</i> |
| 6. | Jarak Maksimum (R_{max}) | 145.16 km |
| 7. | Resolusi Jarak (R_{res}) | 3 m |
| 8. | Kecepatan Maksimum (V_{max}) | 15 m/s |
| 9. | Resolusi Kecepatan (V_{res}) | 1 m/s |
| 10. | Durasi <i>Chirp</i> (T_c) | 1613 μ s |
| 11. | <i>Chirp Rate</i> (μ) | 0.031 MHz/ μ s |
| 12. | Durasi <i>frame</i> (T_f) | 48 ms |

- Hitung panjang gelombang (λ) dari frekuensi karier yang sudah ditentukan yaitu 3.1 GHz.

$$\lambda = \frac{c}{F_c}$$

$$\lambda = \frac{3 \cdot 10^8}{3.1 \cdot 10^9}$$

$$\lambda = 0.0967m$$

- Menghitung resolusi jarak berdasarkan persamaan 2.11 dan dengan menentukan *bandwidth* bernilai 50 MHz, maka.

$$R_{res} = \frac{c}{2BW}$$

$$R_{res} = \frac{3 \cdot 10^8}{2 \cdot 50}$$

$$R_{res} = 3m$$

- Menghitung jarak maksimum yang dapat dideteksi oleh radar digunakanlah persamaan 2.8, namun sebelumnya harus ditentukan terlebih dahulu nilai μ , yang merupakan tingkat kenaikan frekuensi pada suatu periode sesuai dengan persamaan 2.9, dengan nilai T_c sesuai persamaan 2.10 dan nilai kecepatan maksimum ditentukan bernilai 15 m/s, maka.

$$T_c = \frac{\lambda}{4 \cdot V_{max}}$$

$$T_c = \frac{0.0967}{4 \cdot 15}$$

$$T_c = 1613\mu s$$

- Sehingga nilai *chirp rate* (μ) dapat dihitung menjadi.

$$\mu = \frac{Bandwidth}{T_c}$$

$$\mu = \frac{50}{1613}$$

$$\mu = 0.031MHz/\mu s$$

- Dengan jarak maksimum yang didapat adalah.

$$R_{max} = \frac{F_s \cdot c}{2 \cdot \mu}$$

$$R_{max} = \frac{30 \cdot 10^6 \cdot 3 \cdot 10^8}{2 \cdot 0.031}$$

$$R_{max} = 145.16 \text{ km}$$

- Dengan T_f sebagai durasi *frame* bernilai 0.048 s maka resolusi kecepatannya.

$$V_{res} = \frac{\lambda}{2 \cdot T_f}$$

$$V_{res} = \frac{0.0967}{2 \cdot 0.048}$$

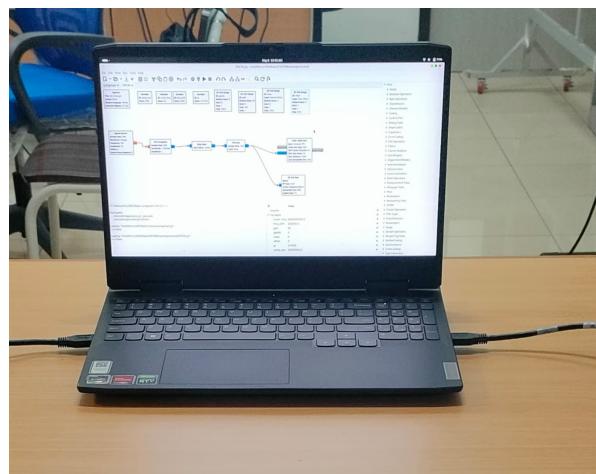
$$V_{res} = 1 \text{ m/s}$$

3.4 Implementasi Sistem

Tahap implementasi ini dilakukan pada aplikasi GNURadio dan menghasilkan *flow diagram* yang merepresentasikan langkah yang dilakukan pada USRP. *Flow diagram* yang didesain sudah memenuhi spesifikasi sistem radar pada tabel 3.2.

Implementasi sistem akan dilaksanakan pada beberapa perangkat, mulai dari laptop, antena, dan USRP. Berikut detail perangkat yang akan digunakan pada saat implementasi guna mendapat hasil yang baik.

1. *IdeaPad Gaming 3 15ARH7* :



Gambar 3.2: Gambar Perangkat Laptop Yang Digunakan

- *Processor* : AMD Ryzen 7 6800H dengan *Radeon Graphics* 3.20 GHz
- *Memory* : 8,00 GB (7,19 GB *usable*)

2. Perangkat *Software Defined Radio* :



Gambar 3.3: Alat USRP B210

- Tipe : USRP B210
- Jarak Frekuensi : 70 MHz - 6000 MHz

3. Antena *Log-periodic* :

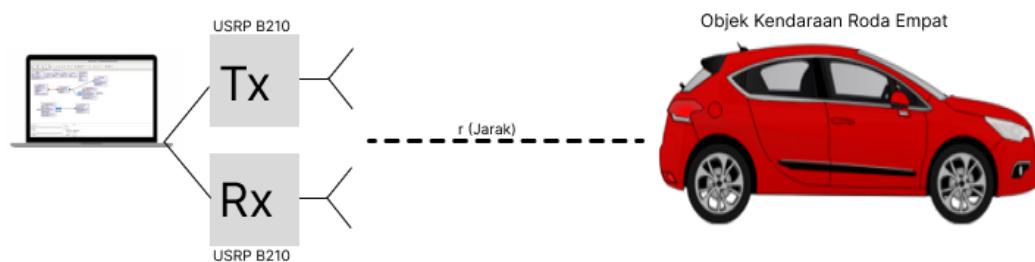


Gambar 3.4: Antena *Log Periodic* Pengujian

- Frekuensi : 800 MHz - 6000 MHz
- Pola Radiasi : *Directional*
- *Gain* : 5.2 - 6.3 dB

3.5 Pengambilan Data

Pada tahap ini, pengambilan data dengan radar yang sudah didesain dan diimplementasikan pada USRP dilakukan. Pengujian dilakukan dengan menggunakan kendaraan roda empat sebagai objek yang akan dideteksi. Sehingga pengambilan data kecepatan dan prediksi jarak dapat dilakukan. Hasil prediksi jarak dan kecepatan radar akan dibandingkan dengan nilai aktual jarak pada kenyataan dan kecepatan tercatat pada *speedometer*.



Gambar 3.5: Skema Penelitian

Data berupa nilai *beat frequency* dan *doppler frequency shift* yang sudah ditentukan sebagai parameter pengujian telah didapat dari hasil pengambilan data akan dibandingkan dengan nilai prediksi berdasarkan perhitungan. Dengan begitu, maka nilai RMSE dapat dihitung.



Gambar 3.6: Lokasi Pengujian

Pengambilan data akan dilaksanakan di lokasi lapangan Universitas Telkom Surabaya yang beralamat Jl. Ketintang No.156, Ketintang, Kec. Gayungan, Surabaya, Jawa Timur 60231.

3.6 Konfigurasi Pengujian

Konfigurasi pengujian dilakukan sesuai dengan gambar 3.5. Terdapat satu buah perangkat laptop yang terhubung dengan dua buah USRP, masing-masing USRP terhubung dengan antena *Log-periodic*. USRP 1 berperan sebagai *transmitter* sedangkan USRP 2 berperan sebagai *receiver*.



Gambar 3.7: Konfigurasi Pengujian

3.7 Prediksi Hasil Pengujian

Prediksi hasil pengujian diperlukan untuk menjadi pembanding dari hasil yang akan didapat setelah melakukan pengujian. Perhitungan prediksi ini berupa nilai *beat frequency* dan *doppler frequency*. Prediksi nilai *beat frequency* didapat pada persamaan 2.15 dan memodifikasinya dengan menentukan nilai jarak (d_0) pada estimasi jarak. Sehingga akan didapat persamaan estimasi *beat frequency*(f_b) seperti berikut.

$$f_b = \frac{d_0 \cdot 2\mu}{c} = \frac{d_0 \cdot 2B}{c \cdot T_c} \quad (3.1)$$

Persamaan 3.1 menunjukkan bahwa dengan menentukan jarak (d_0) dalam meter, *chirp rate* (μ) dalam $Hz/\mu s$, kecepatan cahaya (c) dalam m/s , lebar pita frekuensi

(B) dalam Hz, dan waktu *chirp* (T_c) dalam μs . Maka *beat frequency* (f_b) yang ditemukan akan memiliki satuan Hz.

Prediksi nilai frekuensi doppler dapat dilakukan dengan mengubah persamaan 2.16 lalu memberikan asumsi nilai kecepatan (v) pada estimasi kecepatan dengan satuan m/s dan panjang gelombang frekuensi (λ) yang digunakan dengan satuan meter. Sehingga persamaan estimasi *doppler frequency* (f_d) akan menjadi berikut.

$$f_d = \frac{v \cdot 2}{\lambda} \quad (3.2)$$

Hasil prediksi dari nilai *beat frequency* yang telah dihitung menggunakan persamaan 3.1 berada pada tabel 3.3.

Tabel 3.3: Prediksi Nilai *Beat Frequency*

| d0 | Prediksi f_b |
|------|----------------|
| 5 m | 1033 Hz |
| 10 m | 2067 Hz |
| 15 m | 3100 Hz |
| 20 m | 4133 Hz |
| 25 m | 5167 Hz |

Hasil prediksi dari nilai *doppler frequency* yang didapat dengan persamaan 3.2 terdata dalam tabel 3.4.

Tabel 3.4: Prediksi Nilai *Doppler Frequency*

| v | Prediksi f_d |
|------|----------------|
| 3 m | 62 Hz |
| 6 m | 124 Hz |
| 9 m | 186 Hz |
| 12 m | 248 Hz |
| 15 m | 310 Hz |

DAFTAR REFERENSI

- [1] S. Zhang, C. Wang, S.-C. Chan, X. Wei, and C.-H. Ho, “*New Object Detection, Tracking, and Recognition Approaches for Video Surveillance Over Camera Network*,” *IEEE Sensors Journal*, vol. 15, pp. 2679–2691, May 2015.
- [2] A. Biswas, S. Abedin, and M. A. Kabir, “*Moving Object Detection Using Ultrasonic Radar with Proper Distance, Direction, and Object Shape Analysis*,” *Journal of Information Systems Engineering and Business Intelligence*, vol. 6, p. 99, Oct. 2020.
- [3] M. Jia, S. Li, J. L. Kernev, S. Yang, F. Fioranelli, and O. Romain, “*Human activity classification with radar signal processing and machine learning*,” in *2020 International Conference on UK-China Emerging Technologies (UCET)*, IEEE, Aug. 2020.
- [4] Y. Xia, Z. Ma, and Z. Huang, “*Over-the-Air Radar Emitter Signal Classification Based on SDR*,” in *2021 6th International Conference on Intelligent Computing and Signal Processing (ICSP)*, IEEE, Apr. 2021.
- [5] D. A. Mora-Huaman, F. Palomino Quispe, R. J. Coaquirra-Castillo, and M. Clemente-Arenas, “*Distance to Object Estimation Based on Software Defined Radio USRP using Python*,” in *2020 IEEE XXVII International Conference on Electronics, Electrical Engineering and Computing (INTERCON)*, IEEE, Sept. 2020.
- [6] S. S, A. C, T. Zacharia, and G. R, “*Real time implementation of FMCW radar for target detection using GNU radio and USRP*,” in *2015 International Conference on Communications and Signal Processing (ICCSP)*, IEEE, Apr. 2015.
- [7] K. Stasiak and P. Samczynski, “*FMCW radar implemented in SDR architecture using a USRP device*,” in *2017 Signal Processing Symposium (SPSympo)*, IEEE, Sept. 2017.
- [8] J. M. S. Macasero, O. J. L. Gerasta, D. P. Pongcol, V. J. V. Ylaya, and A. B. Caberos, “*Underground Target Objects Detection Simulation Using FMCW Radar with SDR Platform*,” in *2018 IEEE 10th International Conference*

on Humanoid, Nanotechnology, Information Technology, Communication and Control, Environment and Management (HNICEM), IEEE, Nov. 2018.

- [9] A. Lestari, D. D. Patriadi, I. H. Putri, B. Harnawan, O. D. Winarko, W. Sediono, and M. A. K. Titasari, “*FPGA-based SDR implementation for FMCW maritime surveillance radar*,” in *2017 International Conference on Radar, Antenna, Microwave, Electronics, and Telecommunications (ICRAMET)*, IEEE, Oct. 2017.
- [10] J.-H. Deng, P.-N. Chen, C.-F. Lee, Y.-F. Chan, and Y.-C. Lin, “*SDR measurement platform design for FMCW RADAR performance verification*,” in *2017 IEEE Conference on Dependable and Secure Computing*, IEEE, Aug. 2017.
- [11] L. Zeng, C. Yang, Y. Zhao, M. Huang, and C. Zhi, “*Research on Evaluation Index System for Software Defined Radar (SDR)*,” in *2019 IEEE Radar Conference (RadarConf)*, IEEE, Apr. 2019.
- [12] A. Prabaswara, A. Munir, and A. B. Suksmono, “*GNU Radio based software-defined FMCW radar for weather surveillance application*,” in *2011 6th International Conference on Telecommunication Systems, Services, and Applications (TSSA)*, IEEE, Oct. 2011.
- [13] M. I. Skolnik, *Introduction to radar systems*. McGraw-Hill electrical engineering series, Boston, Mass.: McGraw Hill, third edition ed., 2001. International edition.
- [14] S. Kingsley, *Understanding radar systems*. Mendham, NJ: SciTech Publishing, 1999. This is a reprinting of the 1992 edition originally published by McGraw-Hill Book company Europe.. - Includes bibliographical references and index.
- [15] W. L. Melvin, ed., *Principles of modern radar*, vol. 3. Edison, NJ: SciTech Publ., 2014.
- [16] J. Scheer, M. A. Richards, and W. A. Holm, eds., *Principles of modern radar*, vol. Volume 1. Raleigh, NC: SciTech Pub, reprinted with corrections ed., 2015. Includes bibliographical references and index.
- [17] M. Jankiraman, *FMCW radar design*. Artech House radar series, Boston: Artech House, 2018. *Includes bibliographical references and index*.

- [18] I. Anisah, H. Briantoro, A. Zainudin, and D. I. Permatasari, “Implementasi sistem komunikasi nirkabel ofdm berbasis software defined radio (sdr),” *Jurnal Nasional Teknik Elektro dan Teknologi Informasi (JNTETI)*, vol. 7, June 2018.
- [19] M. M. Gulo, I. G. P. Astawa, Arifin, Y. Moegiharto, and H. Briantoro, “*The Joint Channel Coding and Pre-Distortion Technique on the USRP-Based MIMO-OFDM System*,” *Jurnal RESTI (Rekayasa Sistem dan Teknologi Informasi)*, vol. 7, pp. 930–939, Aug. 2023.