

**PENGEMBANGAN ALGORITMA KOMUNIKASI
ANTAR-UNMANNED AERIAL VEHICLE
BERBASIS *PAINLESSMESH* PADA
MIKROKONTROLER ESP32**

***DEVELOPMENT OF AN INTER-UNMANNED
AERIAL VEHICLE COMMUNICATIONS
ALGORITHM BASED ON PAINLESSMESH USING
AN ESP32 MICROCONTROLLER***

TUGAS AKHIR

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

Disusun oleh:

**MUHAMMAD ADEEL MAHDI SUVIYANTO
1102183191**



**Universitas
Telkom**

**FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO
UNIVERSITAS TELKOM
BANDUNG
2022**

LEMBAR PENGESAHAN

TUGAS AKHIR

**PENGEMBANGAN ALGORITMA KOMUNIKASI
ANTAR-UNMANNED AERIAL VEHICLE
BERBASIS *PAINLESSMESH* PADA
MIKROKONTROLER ESP32**

***DEVELOPMENT OF AN INTER-UNMANNED
AERIAL VEHICLE COMMUNICATIONS
ALGORITHM BASED ON PAINLESSMESH USING
AN ESP32 MICROCONTROLLER***

**Telah disetujui dan disahkan sebagai Buku Tugas Akhir
Program Studi S1 Teknik Elektro
Fakultas Teknik Elektro
Telkom University**

**Disusun oleh:
MUHAMMAD ADEEL MAHDI SUVIYANTO
1102183191**

Bandung, x Juli 2021

Pembimbing 1	Pembimbing 2
Dr. Eng. Willy Anugrah Cahyadi, S.T, M.T.	Ir. Uke Kurniawan Usman,M.T.

LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS

Nama : Muhammad Adeel Mahdi Suviyanto
NIM : 1102183191
Alamat : Taman Alfa Indah D4/11, Joglo, Kembangan, Jakarta Barat
No Tlp/HP : 021 73443989 - 087777882699
Email : adeelsuviyanto@student.telkomuniversity.ac.id

Menyatakan bahwa Tugas Akhir ini merupakan karya orisinal saya sendiri dengan judul:

Pengembangan Algoritma Komunikasi Antar-Unmanned Aerial Vehicle Berbasis *PainlessMesh* Pada Mikrokontroler ESP32

Development of an Inter-Unmanned Aerial Vehicle Communications Algorithm based on PainlessMesh using an ESP32 Microcontroller

Atas pernyataan ini, saya siap menanggung risiko/sanksi yang dijatuhkan kepada saya apabila kemudian ditemukan adanya pelanggaran terhadap kejujuran akademik atau etika keilmuan dalam karya ini, atau ditemukan bukti yang menunjukkan ketidak aslian karya ini.

Bandung, x Juli 2022

Muhammad Adeel Mahdi Suviyanto
1102183191

ABSTRAK

Salah satu faktor penentu kesuksesan dalam operasi *Search and Rescue* (SAR) pada bencana alam adalah kecepatan dalam menemukan lokasi dan posisi korban serta pengiriman logistik bantuan penunjang hidup bagi korban tersebut. Penggunaan *Unmanned Aerial Vehicle* dapat mendukung operasi SAR, dan untuk meningkatkan koordinasi antar UAV dalam sistem maka dikembangkan sebuah algoritma komunikasi antar-UAV. Model komunikasi yang dikembangkan berupa *Flying Ad-hoc Network* (FANET), dan teknologi komunikasi yang dipilih berupa Wi-Fi menggunakan mikrokontroler ESP32 dan *library* PainlessMesh. Kinerja jaringan diuji dari nilai *throughput*, *packet loss*, dan *round-trip delay*. Penelitian ini menghasilkan sebuah jaringan mesh dengan jarak antar node ESP32 hingga 50 meter, mampu mengirimkan data lokasi dari drone *sender* ke drone *receiver* dengan nilai *packet loss* sebesar x persen, *throughput* jaringan median sebesar x B/s, dan *round-trip delay* median sebesar x ms. Analisis regresi linear menunjukkan korelasi antara *throughput*, *round-trip delay*, dan *packet loss* terhadap *signal strength* antar node, dimana nilai *signal strength* yang semakin mengecil menghasilkan kinerja jaringan yang menurun.

Kata kunci: PainlessMesh, ESP32, *Unmanned Aerial Vehicles*, *Drone*, Komunikasi

ABSTRACT

One of the defining factors in deciding the success of a Search and Rescue (SAR) operation during a natural disaster is in how quickly victims can be found and delivering life-sustaining logistics for said victim. The usage of Unmanned Aerial Vehicles can support SAR operations, and to improve the coordination between UAVs, an inter-UAV communications algorithm is developed. The type of communication system developed is a Flying Ad-hoc Network (FANET), and the communications technology chosen to build the FANET is Wi-Fi using ESP32 microcontrollers and the PainlessMesh library. This research built a mesh network of ESP32 nodes, with each node being placed up to 50 meters apart, in which it is able to send GPS location data from the sender drone to the receiver drone with a packet loss of x percent, median throughput of x B/s, and median round-trip delay of x ms. Based on linear regression analysis, there is a correlation between throughput, round-trip delay, and packet loss values to the signal strength between nodes, with a lower signal strength between nodes resulting in lowered network performance.

Keywords: PainlessMesh, ESP32, Unmanned Aerial Vehicles, Drone, Communications

KATA PENGANTAR

Placeholder text for Abstract.

UCAPAN TERIMA KASIH

Placeholder text for Abstract.

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	i
ABSTRAK	iii
ABSTRACT	iv
KATA PENGANTAR	v
UCAPAN TERIMA KASIH	vi
DAFTAR ISI	vii
DAFTAR GAMBAR	ix
DAFTAR TABEL	x
DAFTAR SINGKATAN	xi
I PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang Masalah	1
1.2 Rumusan Masalah	2
1.3 Tujuan dan Manfaat	2
1.4 Batasan Masalah	3
1.5 Metode Penelitian	4
1.6 Jadwal Pelaksanaan	4
1.7 Sistematika Penulisan	5
II TINJAUAN PUSTAKA DAN KONSEP DASAR SISTEM	7
2.1 Desain Konsep Sistem	7
2.2 Riset Terkait	7
2.3 <i>Unmanned Aerial Vehicles</i>	9
2.4 <i>Quadcopter</i>	9
2.5 Jaringan Nirkabel	10
2.5.1 <i>Wireless Wide Area Network (WWAN)</i>	10
2.5.2 <i>Wireless Local Area Network (WLAN)</i>	10
2.5.3 <i>Wireless Personal Area Network (WPAN)</i>	10
2.6 <i>Flying Ad-hoc Network</i>	10
2.6.1 Bluetooth untuk penggunaan FANET	11
2.6.2 Jaringan Seluler untuk penggunaan FANET	11
2.6.3 Wi-Fi untuk penggunaan FANET	11

2.7	Jaringan <i>mesh</i>	11
2.8	ESP32	12
2.9	PainlessMesh	12
2.9.1	Protokol PainlessMesh	13
2.9.2	JavaScript Object Notation (JSON)	14
2.10	<i>Global Positioning System</i> (GPS)	14
2.11	GPS NMEA Data	14
2.12	Pengukuran Kinerja Jaringan	15
2.12.1	Round-trip delay	15
2.12.2	Throughput	15
2.12.3	Packet loss	16
III	PERANCANGAN SISTEM	17
3.1	Desain Sistem	17
3.1.1	Prinsip Kerja Sistem	17
3.1.2	Diagram Blok	18
3.1.3	Fungsi dan Fitur	19
3.2	Desain Perangkat Keras	19
3.3	Desain Perangkat Lunak	26
3.3.1	Sender Node	26
3.3.2	Flying Receiver Node	28
IV	HASIL DAN ANALISIS	31
4.1	Pendahuluan	31
4.1.1	Pelaksanaan Pengujian Sistem	31
4.1.2	Kondisi Lingkungan Pengujian	33

DAFTAR GAMBAR

2.1	Desain konsep sistem	7
2.2	Bentuk topologi jaringan <i>mesh</i> penuh dan parsial	12
2.3	ESP32	12
2.4	Topologi jaringan PainlessMesh [19], panah menunjukkan arah koneksi dari klien ke AP	13
2.5	Setiap pesan pada jaringan PainlessMesh menggunakan JSON. . . .	14
2.6	Contoh data mentah dari modul GPS NEO-6M berupa data GPS NMEA.	15
2.7	Skema pengujian <i>round-trip delay</i> dan <i>packet loss</i>	16
3.1	Diagram implementasi sistem.	17
3.2	Diagram blok sistem.	18
3.3	Board Ai-Thinker NodeMCU-32S	20
3.4	Board DOIT-ESP32-DEVKIT	21
3.5	Board Ai-Thinker NodeMCU ESP-12S	23
3.6	Modul GPS NEO-6M	24
3.7	Drone MJX Bugs 5W	25
3.8	Diagram alur sender node.	26
3.9	Diagram alur node flying receiver, program penarikan data lokasi dari node sender.	28
3.10	Diagram alur node flying receiver, program pengujian jaringan. . . .	29
4.1	Penempatan node jaringan pada pengujian non-terbang di Gedung N FTE Telkom University.	31
4.2	Penempatan node jaringan pada pengujian terbang satu drone di Lapangan BTP Telkom University.	32
4.3	Penempatan node jaringan pada pengujian terbang dua drone di Lapangan BTP Telkom University.	33

DAFTAR TABEL

1.1	Jadwal pelaksanaan penelitian.	5
2.1	Penelitian terkait	8
3.1	Spesifikasi Ai-Thinker NodeMCU-32S	20
3.3	Spesifikasi DOIT-ESP32-DEVKIT	21
3.5	Spesifikasi Ai-Thinker NodeMCU ESP-12S	23
3.7	Spesifikasi DOIT-ESP32-DEVKIT	24
3.9	Spesifikasi drone MJX Bugs 5W	25

DAFTAR SINGKATAN

BAB I

PENDAHULUAN

1.1 Latar Belakang Masalah

Salah satu faktor penentu kesuksesan dalam operasi *Search and Rescue* (SAR) pada bencana alam adalah kecepatan dalam menemukan lokasi dan posisi korban serta pengiriman logistik bantuan penunjang hidup bagi korban tersebut. Namun, kondisi daratan medan bencana alam yang sukar dilewati oleh tim penyelamat dapat menyebabkan lamanya kedua proses tersebut, menurunkan probabilitas keselamatan bagi korban [1]. Pada saat ini, metode yang biasa digunakan untuk pencarian korban adalah menggunakan helikopter dengan pencarian manual dari udara. Akan tetapi, penggunaan helikopter memiliki kelemahan pada sisi biaya operasi serta perubahan cuaca, dimana penerbangan helikopter yang aman hanya dapat dilakukan pada kondisi cuaca cerah tidak berkabut [2]. Oleh karena itu, penggunaan *Unmanned Aerial Vehicles* (UAV) untuk kepentingan SAR dapat meningkat sebagai pendukung terhadap penggunaan helikopter pada operasi SAR.

Menurut (Lakshmi Narayanan, 2015), UAV adalah sebuah tipe pesawat terbang yang dapat mengudara tanpa adanya awak di atas kapal [3]. Terdapat berbagai kegunaan sebuah UAV, salah satunya adalah operasi SAR. UAV memiliki keunggulan yang cocok bagi operasi SAR, yakni kemampuannya untuk melihat suatu area yang luas dengan akses yang cepat tanpa terhalang oleh medan bencana [4]. UAV juga unggul dalam menghadapi cuaca buruk, dimana cuaca berkabut dapat menyebabkan helikopter tidak dapat terbang karena alasan keamanan, sedangkan UAV tetap dapat terbang karena tidak ada personil yang dibahayakan pada kondisi tersebut. Pada lokasi bencana alam, akses medan bencana yang sulit dapat mempersulit operasi SAR, terutama pada pencarian korban dan pengiriman bantuan.

Oleh karena itu, penelitian ini mengusulkan suatu pengembangan pada sistem komunikasi antar-UAV yang kemudian dapat digunakan pada operasi SAR, dimana data yang dikirimkan berupa koordinat lokasi salah satu unit UAV dalam jaringan. Untuk mewujudkan koordinasi antar masing-masing unit UAV, maka diperlukan sistem komunikasi antar-UAV yang memenuhi kriteria kinerja minimum: *throughput* (laju pengiriman data) minimum 16 KBps, *packet loss* (persentase paket data yang hilang dalam transmisi) dibawah 25%, jarak minimum antar unit UAV minimum 25 meter, dan *round-trip delay* (waktu tempuh pengiriman data bolak-balik) dibawah 4000 milisekon.

Terdapat beberapa arsitektur komunikasi yang layak untuk penggunaan pada komunikasi antar-UAV, seperti *Flying Ad-Hoc Network* (FANET) [5] dan *Centralized* berbasis teknologi seluler (LTE, 5G) [6]. Namun, ketergantungan teknologi seluler terhadap infrastruktur yang telah ada di darat membuat komunikasi berbasis seluler

kurang sesuai jika digunakan untuk kondisi bencana, karena rusaknya infrastruktur fisik (menara *Base Transceiver Station* (BTS)), disrupsi pada infrastruktur penunjang (listrik), dan juga *overload* oleh melonjaknya jumlah pengguna jaringan di waktu yang bersamaan [7]. Oleh karena itu, penulis akan menggunakan teknologi FANET berbasis IEEE 802.11 WiFi dengan menggunakan mikrokontroler ESP32 dalam sebuah jaringan WiFi Mesh.

Mikrokontroler ESP32 digunakan karena harganya yang ekonomis dan telah memiliki kapabilitas WiFi IEEE 802.11 secara *built-in*, dapat diprogram menggunakan bahasa pemrograman Arduino yang berbasiskan C dan C++, serta memiliki dokumentasi dan *plug-in* yang lengkap. ESP32 juga mendukung beragam mode operasi WiFi IEEE 802.11 dari 802.11b/g/n dan mode khusus Espressif yakni 802.11 *Long Range*. Setiap mikrokontroler ESP32 beroperasi pada pita frekuensi 2.4 GHz. Pada sistem yang dirancang, masing-masing unit UAV akan dipasang satu unit board ESP32 yang kemudian akan berkomunikasi satu sama lain pada mode WiFi ad-hoc.

Dalam tugas akhir ini, dirancang sebuah algoritma komunikasi antar-UAV berbasis WiFi Mesh pada mikrokontroler ESP32, serta akan menganalisis sistem yang dihasilkan dengan parameter kinerja jaringan (*throughput*, *packet loss*, *round-trip delay*, *signal strength* (RSSI) terhadap jarak antar unit UAV, dampak sistem penerbangan dan kendali UAV terhadap kinerja sistem, serta mode IEEE 802.11 yang digunakan ESP32 terhadap kinerja sistem. Diharapkan hasil sistem yang diperoleh dapat dijadikan salah satu metode komunikasi antar-UAV pada kegunaan operasi SAR dalam menemukan posisi korban.

1.2 Rumusan Masalah

Rumusan masalah dari penelitian ini adalah sebagai berikut:

1. Bagaimana korelasi antara jarak antar-UAV terhadap kinerja jaringan (*throughput*, *packet loss*, *range*, *round-trip delay*) yang telah diimplementasikan?
2. Apakah sistem penerbangan dan kendali UAV mempengaruhi kinerja sistem komunikasi antar-UAV?
3. Apa mode WiFi 802.11 yang cocok digunakan untuk kegunaan sistem komunikasi antar-UAV?
4. Apakah algoritma komunikasi yang dihasilkan dapat diimplementasikan di lokasi medan bencana alam?

1.3 Tujuan dan Manfaat

Tujuan dari perancangan algoritma komunikasi antar-UAV ini adalah:

1. Mengetahui korelasi jarak antar-node dan perbedaan ketinggian antar-UAV terhadap kinerja jaringan yang diimplementasikan, dengan parameter kinerja *throughput*, *packet loss*, *range*, *round-trip delay*.
2. Mengetahui dampak sistem penerbangan dan kendali UAV terhadap kinerja jaringan yang diimplementasikan.
3. Mengetahui korelasi mode WiFi 802.11 yang digunakan pada sistem terhadap kinerja jaringan yang diimplementasikan
4. Mengetahui apakah algoritma yang dihasilkan berguna untuk operasi SAR pada bencana alam.

Adapun manfaat dari penelitian ini adalah:

1. Mengembangkan sebuah algoritma komunikasi antar-UAV yang cukup handal dengan *link quality* tinggi sehingga UAV dapat berkomunikasi satu sama lain untuk mengirimkan data.
2. Sebagai tahap pertama dari pengembangan sistem UAV SAR otonom.
3. Sebagai sumber pustaka bagi penelitian di masa depan mengenai permasalahan terkait.

1.4 Batasan Masalah

Agar pembahasan dalam penelitian dapat difokuskan, maka terdapat pembatasan masalah sebagai berikut:

1. Menggunakan 2 unit drone dan satu *Base Station* (BS) untuk menyederhanakan sistem rancangan.
2. Data komunikasi antar-UAV yang dikirimkan berupa data koordinat (Lintang dan Bujur) dengan 5 angka desimal untuk tingkat kepresisian 1 meter [8].
3. Kendali masing-masing drone dilakukan secara terpisah dari sistem komunikasi yang diuji dan dilakukan secara manual oleh operator menggunakan *remote control* (R/C).
4. Parameter yang digunakan pada analisis algoritma jaringan yang diimplementasikan adalah *throughput* jaringan, *packet loss*, *round-trip delay*, dan *signal strength* dalam RSSI (dBm).

5. Pengujian dilakukan di area Gedung N Fakultas Teknik Elektro Telkom University dan lapangan Bandung Techno Park Telkom University, dengan jarak antar node jaringan 30 - 50 meter antara satu sama lain.
6. Pengujian dilakukan dengan kondisi drone OFF dan ON.

1.5 Metode Penelitian

Metode penelitian yang digunakan pada tugas akhir ini antara lain:

1. Studi Literatur

Studi literatur dilakukan dengan mempelajari beberapa materi yang berkaitan dengan penelitian ini, dengan sumber yang digunakan berupa jurnal, artikel, buku, dan situs web yang terpercaya.

2. Perancangan Sistem

Pada tahap ini, dilakukan perancangan sistem sesuai dengan target yang telah ditentukan. Melalui perancangan sistem, dihasilkan suatu gambaran jelas mengenai struktur penyusunan sistem dan dapat dilakukan analisis secara matematis.

3. Implementasi

Sistem yang telah dirancang kemudian diimplementasikan melalui perangkaian komponen-komponen yang telah ditentukan, serta melakukan pemrograman sistem tersebut.

4. Pengukuran Empiris

Pada tahap ini, sistem yang telah diimplementasikan diuji melalui beberapa tes yang menguji sistemnya secara kuantitatif untuk menghasilkan data empiris yang dapat diolah dalam bentuk grafik.

5. Analisis Statistik

Hasil pengukuran kemudian dianalisis berdasarkan teori yang telah dikemukakan, dan menghitung faktor-faktor lainnya seperti keakuratan alat pengukur dan faktor-faktor eksternal yang mempengaruhi kinerja sistem.

1.6 Jadwal Pelaksanaan

Berikut adalah jadwal pelaksanaan penelitian ini, rincian waktu dan *milestone* dirangkum dalam tabel di bawah ini:

Tabel 1.1: Jadwal pelaksanaan penelitian.

No.	Deskripsi Tahapan	Durasi	Tanggal Selesai	Milestone
1	Rumusan masalah dan studi literatur	2 Minggu	21 Oktober 2021	Mengidentifikasi permasalahan dan studi literatur.
2	Desain sistem	2 Minggu	29 Oktober 2021	Diagram blok sistem, sketsa dasar sistem, diagram alur sistem, dan spesifikasi alat.
3	Pemilihan komponen	1 Minggu	5 November 2021	Pendataan komponen sistem yang akan digunakan.
4	Perancangan dan pembuatan sistem	1 Bulan	3 Desember 2021	Implementasi sistem secara fisik.
5	Pengujian sistem	2 Minggu	8 Juli 2022	<i>Test flight</i> dan pengujian jaringan sistem.
6	Penyusunan Laporan/Buku TA	2 Minggu	22 Juli 2022	Laporan/Buku TA selesai.

1.7 Sistematika Penulisan

Sistematika penulisan yang digunakan pada tugas akhir ini adalah:

BAB I: PENDAHULUAN

Bab ini berisi uraian singkat mengenai latar belakang permasalahan, rumusan masalah, tujuan dan manfaat, pembatasan masalah, serta jadwal pelaksanaan penelitian.

BAB II: TINJAUAN PUSTAKA DAN KONSEP DASAR SISTEM

Bab ini berisi uraian mengenai landasan teori serta membahas konsep dasar sistem yang dibahas dalam tugas akhir ini.

BAB III: PERANCANGAN SISTEM

Bab ini berisi uraian mengenai rancangan sistem dari sisi desain perangkat keras maupun perangkat lunak, fungsi dan fitur, serta spesifikasi sistem.

BAB IV: HASIL DAN ANALISIS

Bab ini berisi uraian mengenai hasil pengujian sistem, serta analisis dari hasil pengujian tersebut secara rinci terhadap parameter yang sudah ditentukan.

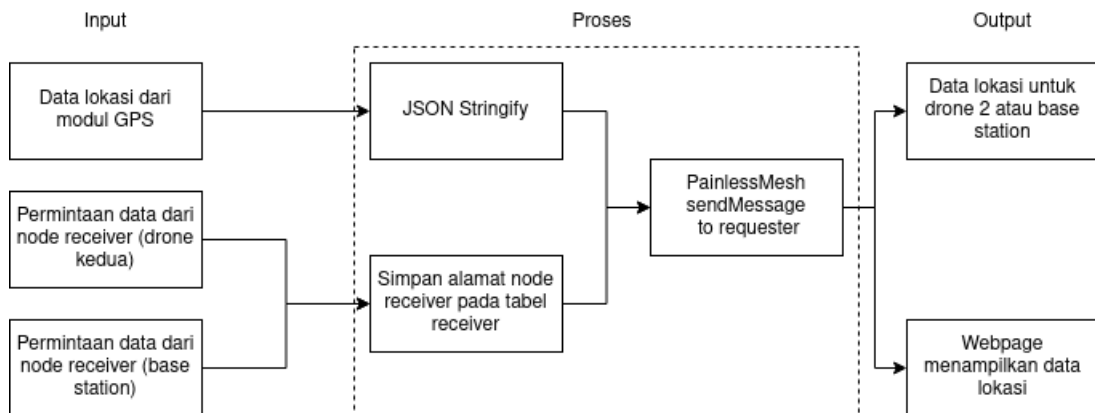
BAB V: SIMPULAN DAN SARAN

Bab ini berisi rincian kesimpulan dari penelitian yang telah dikerjakan, serta saran untuk penelitian berikutnya.

BAB II

TINJAUAN PUSTAKA DAN KONSEP DASAR SISTEM

2.1 Desain Konsep Sistem



Gambar 2.1: Desain konsep sistem

Gambar 2.1 menunjukkan desain konsep sistem secara dasar, dengan masukan sistem berupa data lokasi dari GPS dan permintaan data dari *receiver*, proses data berupa pembuatan sebuah data JSON dari data lokasi GPS serta pengiriman data ke *receiver*, dan keluaran berupa data lokasi yang diterima *receiver*. Kemudian dari setiap data yang dikirimkan, akan dihitung besar *throughput*, *packet loss*, dan *round-trip delay* jaringan serta mendapatkan besar *signal strength* antar node jaringan.

2.2 Riset Terkait

Terdapat beberapa penelitian yang telah dilaksanakan sebelumnya yang terkait dengan tugas akhir ini, yang akan digunakan sebagai dasar atau referensi dalam pengerjaan. Beberapa penelitian terkait dapat dilihat pada tabel 2.1.

Tabel 2.1: Penelitian terkait

	Judul	Metode	Kesimpulan	Kelebihan	Kekurangan
[9]	Use of High Mobility Nodes to Improve Connectivity in Wireless Sensor Networks	PainlessMesh-based Opportunistic Mobile Ad Hoc Networks	Menggunakan high mobility nodes berupa drone sebagai messenger data antara cluster sensor dengan server	Penelitian mengimplementasikan metode security berbasis secret-key cryptography. Packet loss antara sensor dan server rendah, hanya 4,48% pada kondisi terbuka walaupun packet melewati 2 hop.	Tidak menguji round-trip delay packet
[10]	Performance Evaluation of ESP8266 Mesh Networks	Pengujian one-way delay dan data rate pada jaringan PainlessMesh ESP8266	Jumlah node berkorelasi dengan meningkatnya single hop delay dan menurunnya stabilitas jaringan, serta besar payload menentukan data rate dan korupsi data.	Penelitian menguji dari 2 hingga 16 node sehingga terlihat gambaran kasar stabilitas jaringan PainlessMesh. Kinerja jaringan 2 node memiliki delay 2.49 ms sehingga cukup untuk aplikasi yang tidak terlalu kompleks.	ESP8266 tidak memiliki performa yang cukup untuk mengirimkan dan menerima payload data yang besar. Pengujian data rate dibatasi pada 2 node.

[11]	Implementing Wireless Mesh Network Topology Between Multiple Wi-Fi Powered Nodes for IoT Systems	Penggunaan 3 node Pa- inlessMesh berbasis ESP32 untuk komunikasi multidirectional output sensor dan input push button	Mesh bersifat self-healing, pada saat terjadi disrupsi maka mesh secara otomatis mengatur diri.	Implementasi 3 node dan arah data bolak balik dapat dilakukan	Tidak ada pengujian jarak jauh
[12]	A dust sensor monitoring system using Wi-Fi mesh network	Implementasi 9 node berbasis ESP32 dan ESP-Mesh untuk monitoring tingkat debu pada suatu ruangan.	Sistem efektif dengan measurement error dibawah 5%	Mesh dapat berfungsi tanpa intervensi manusia, memiliki sifat self-healing dan auto-configuration.	Jaringan memiliki topologi tree, bukan mesh murni, sehingga jika terjadi gangguan pada node akar maka proses self-heal berjalan lebih lama.

Berdasarkan penelitian yang telah dilakukan sebelumnya, maka pada penelitian tugas akhir ini menggunakan 3 node jaringan, masing-masing berupa board mikro-kontroler ESP32. 2 node ditempatkan pada UAV/drone quadcopter, dimana 1 node memiliki modul GPS sebagai pengirim data lokasi dan 1 node memiliki board MicroSD untuk *data logging* serta sebagai penerima data lokasi dari pengirim. Node terakhir berada di darat dan berfungsi sebagai penerima data lokasi dari node pengirim serta menampilkan data tersebut kepada pengguna pada sebuah *Web server*.

2.3 Unmanned Aerial Vehicles

UAV adalah sebuah pesawat terbang yang dapat mengudara tanpa awak [3], dikendalikan secara *remote* atau secara otonom. Salah satu tipe UAV adalah *quadcopter drone*. Pada sistem ini, UAV digunakan sebagai pengirim data lokasi GPS sebagai node *sender*, dan penerima data lokasi GPS sebagai node *receiver*.

2.4 Quadcopter

Drone *quadcopter* adalah suatu jenis UAV yang memiliki 4 rotor pada masing-masing sudut. Sama seperti helikopter, *quadcopter* memiliki kemampuan untuk

hover. Terdapat sepasang rotor yang berputar searah jarum jam dan sepasang rotor yang berputar berlawanan arah jarum jam, sehingga pada kondisi *steady state* total torsi pada *drone* adalah nol. Hal tersebut juga menyebabkan konfigurasi *quadcopter* tidak membutuhkan *tail rotor*. Keempat rotor tersebut juga menghasilkan daya angkat yang besar, sehingga cocok digunakan untuk membawa *payload*. Pada penelitian ini, setiap drone membawa payload berupa board mikrokontroler yang membuat sebuah jaringan nirkabel bersifat ad-hoc.

2.5 Jaringan Nirkabel

Wireless Network atau jaringan nirkabel adalah sebuah jaringan komputer yang menggunakan media nirkabel untuk koneksi data antar node [13]. Melalui media nirkabel, sebuah jaringan bersifat lebih fleksibel dalam sebuah ruangan karena tidak terbatas oleh perkabelan untuk berkomunikasi. Jaringan nirkabel dapat dikelompokkan berdasarkan besar lingkupnya:

2.5.1 *Wireless Wide Area Network (WWAN)*

Sebuah *Wide Area Network* (WAN) adalah jaringan dengan lingkup besar, yakni melingkupi sebuah daerah regional, negara, dan seluruh dunia [14]. Sebuah jaringan nirkabel yang melingkupi sebuah WAN memerlukan teknologi yang dapat melayani node yang bergerak-gerak. Contoh dari teknologi WWAN adalah jaringan seluler dan *wireless ad-hoc networks* (WANET).

2.5.2 *Wireless Local Area Network (WLAN)*

Local Area Network (LAN) adalah sebuah jaringan dengan lingkup lokal, seperti sebuah gedung/bangunan, atau sebuah daerah kecil seperti sebuah kampus. Sebuah jaringan WLAN dapat melayani pengguna yang bergerak dalam jaringan itu sendiri. Contoh dari teknologi WLAN adalah Wi-Fi (IEEE 802.11).

2.5.3 *Wireless Personal Area Network (WPAN)*

Personal Area Network adalah sebuah jaringan dengan lingkup pribadi dan biasa digunakan untuk komunikasi antar-piranti jarak pendek. Contoh dari teknologi WPAN adalah Bluetooth.

2.6 *Flying Ad-hoc Network*

Menurut Khan (2017) [5], *Flying Ad-hoc Network* adalah sebuah kumpulan UAV-UAV kecil dalam konfigurasi ad-hoc, mengadopsi model jaringan WANET. Terdapat beberapa pertimbangan dalam pemilihan jenis teknologi komunikasi nirkabel untuk sebuah jaringan FANET, yakni kemampuan untuk *autoconfiguration*,

tidak membutuhkan infrastruktur yang sudah ada, serta lingkup jaringan yang luas.

2.6.1 Bluetooth untuk penggunaan FANET

Terdapat dua jenis teknologi Bluetooth yang dipasarkan oleh Bluetooth SIG, yakni Classic Bluetooth dan Bluetooth Low Energy (LE). Masing-masing memiliki *range* teoritis sebesar 100 meter, tetapi dengan batasan daya radio dan interferensi maka *range* secara praktis hanya sekitar 10 sampai 20 meter [15]. Dengan target jarak antar node hingga 100 meter, maka teknologi Bluetooth kurang cocok untuk digunakan untuk FANET.

2.6.2 Jaringan Seluler untuk penggunaan FANET

Sebuah jaringan seluler membutuhkan infrastruktur penunjang untuk membangun jaringan tersebut, seperti *Base Transceiver Station*, *Base Station Controller*, dan *Mobile Switching Center* [16]; sehingga teknologi jaringan seluler kurang cocok untuk digunakan pada aplikasi FANET penelitian ini karena tidak dapat berfungsi tanpa infrastruktur yang sudah ada.

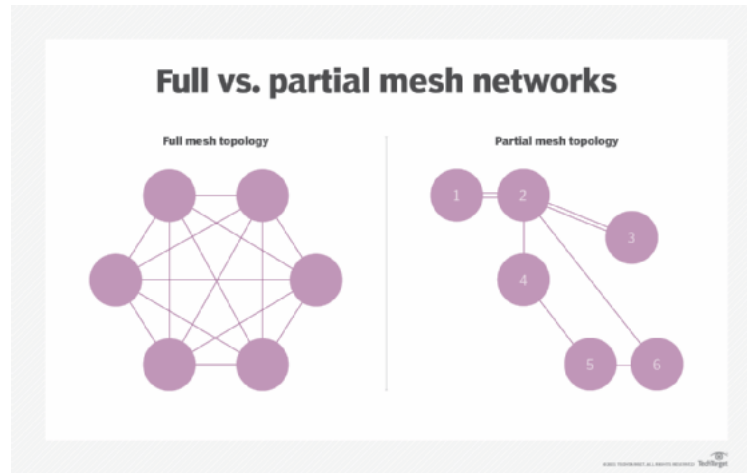
2.6.3 Wi-Fi untuk penggunaan FANET

Implementasi protokol IEEE 802.11 tidak menentukan *range* maksimum dari jaringan Wi-Fi, sehingga *range* maksimum dapat bervariasi sangat drastis. Dengan mengubah implementasi IEEE 802.11 pada sebuah piranti, maka jarak antar piranti dapat ditingkatkan dengan mengorbankan kemampuan interoperabilitas dengan piranti Wi-Fi lain. Contohnya adalah implementasi Espressif 802.11 Long Range, yang mengklaim dapat memiliki jarak maksimum hingga 1 km dengan *line-of-sight* [17].

Wi-Fi juga dapat berfungsi tanpa adanya infrastruktur yang sudah ada menggunakan mode ad-hoc, sehingga piranti berbasis Wi-Fi dapat berkomunikasi satu sama lain tanpa memerlukan sebuah titik sentral seperti Wi-Fi router. Sehingga Wi-Fi cocok digunakan untuk jaringan FANET pada tugas akhir ini.

2.7 Jaringan *mesh*

Jaringan *mesh* adalah sebuah topologi jaringan dimana masing-masing node jaringan terhubung satu sama lain secara non-hierarkis. Pada sebuah jaringan *mesh* penuh, setiap node memiliki sebuah *routing* terhadap satu sama lain, sedangkan pada jaringan *mesh* parsial, hanya beberapa titik node yang terhubung satu sama lain, sehingga pada beberapa kasus data perlu melewati node lain untuk menuju node tujuan.



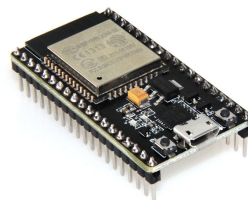
Gambar 2.2: Bentuk topologi jaringan *mesh* penuh dan parsial

2.8 ESP32

ESP32 adalah sebuah mikrokontroler *system-on-a-chip* dengan integrasi Wi-Fi dan Bluetooth dan biaya yang murah. Dengan modul dibuat oleh Espressif Systems, ESP32 dapat digunakan dalam bentuk chip sendiri, atau menggunakan *development board* buatan produsen lain.

Terdapat beberapa variasi modul ESP32, dengan versi CPU *single core* berbasis RISC-V dan *dual core* berbasis Xtensa LX7. Setiap modul ESP32 mendukung protokol Wi-Fi 802.11b/g/n pada band 2.4 GHz. ESP32 mendukung mode operasi klien Wi-Fi (*station mode*), mode operasi *Access Point* Wi-Fi, dan mode keduanya sekaligus (APSTA). Fitur ini dapat digunakan untuk membuat sebuah jaringan *mesh* ad-hoc.

ESP32 juga mendukung protokol *proprietary* buatan Espressif bernama 802.11 LR (*Long Range*), dengan jarak hingga 1 km selama ada *line-of-sight* antara *node*. [18].



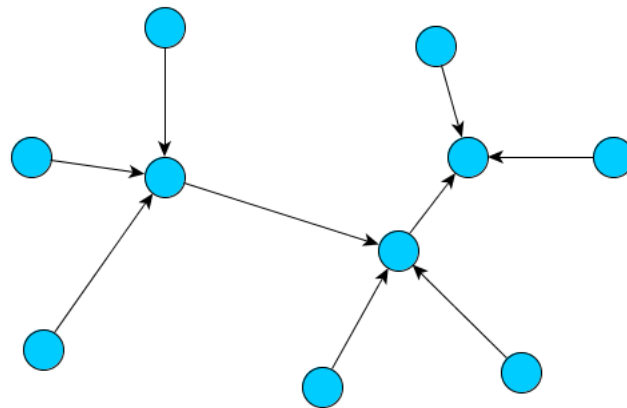
Gambar 2.3: ESP32

2.9 PainlessMesh

PainlessMesh merupakan sebuah library yang memudahkan pengguna *board* ESP32 dalam membuat sebuah jaringan mesh ad-hoc berbasis WiFi. Karena batasan

dari *board* ESP32, maka jaringan yang dihasilkan merupakan *partial mesh* sehingga pada kondisi standar, semua node memiliki kedudukan yang sama dan diatur dalam topologi campuran antara *tree* dengan *mesh*.

Jaringan PainlessMesh menggunakan mode APSTA pada board ESP32, dimana setiap board ESP32, disebut dengan "node", berfungsi sebagai WiFi *Access Point* (AP) sekaligus sebagai klien WiFi *Station Mode*. Setiap node berbasis ESP32 dapat memiliki sebanyak 10 klien yang terhubung pada 1 AP, dan dapat terhubung pada AP lainnya sebagai sebuah klien.



Gambar 2.4: Topologi jaringan PainlessMesh [19], panah menunjukkan arah koneksi dari klien ke AP

Keistimewaan dari library PainlessMesh adalah kemampuannya untuk *autoconfigure*, dimana setiap node dapat memutuskan sambungan dan menyambung ulang setiap saat, dan jaringan mesh dapat berjalan melalui proses konfigurasi secara otomatis.

2.9.1 Protokol PainlessMesh

Setiap pesan yang dikirimkan dalam sebuah jaringan PainlessMesh adalah berbasis JavaScript Object Notation (JSON), dan dapat dibagi menjadi dua tipe pesan: *control messages* dan *user messages*.

Control messages adalah pesan yang dikirimkan secara otomatis oleh library PainlessMesh untuk menjaga kelangsungan jaringan mesh secara asinkron, seperti sinkronisasi waktu antar node dan informasi *routing* antar node. *Control messages* hanya dikirimkan antara node yang berhubungan langsung satu sama lain.

User messages adalah pesan yang dikirimkan oleh pengguna dalam jaringan PainlessMesh, dan dapat berupa *string*, *binary data*, dan data JSON yang disematkan dalam *user message* tersebut. Setiap *user message* dapat ditentukan tujuannya

antara tujuan spesifik (*single addressed*) maupun *broadcast*.

2.9.2 JavaScript Object Notation (JSON)

PainlessMesh menggunakan JavaScript Object Notation untuk setiap pengiriman pesan antar-node dalam jaringan. Penggunaan JSON memudahkan penafsiran (*parsing*) setiap pesan yang diterima untuk kemudian diolah menjadi data yang ditampilkan [20].

```
{
  "dest": 887034362,
  "from": 37418,
  "type": 9,
  "msg": "The message I want to send"
}
```

Gambar 2.5: Setiap pesan pada jaringan PainlessMesh menggunakan JSON.

Setiap paket data PainlessMesh menggunakan skema JSON untuk menentukan tujuan (dari *key* "dest"), dari mana paket data tersebut berasal (*key* "from"), jenis paket berdasarkan nilai integer pada *key* "type", serta pesan yang akan dikirim pada *key* "msg".

2.10 Global Positioning System (GPS)

GPS adalah sebuah sistem navigasi satelit yang dikembangkan oleh United States Department of Defense (US DoD) dan dimiliki oleh pemerintah Amerika Serikat. Dengan menggunakan data waktu atomik dan beberapa satelit, maka lokasi (lintang, bujur, dan ketinggian) sebuah *receiver* GPS dapat didapatkan dengan akurasi sisi satelit yang dijamin oleh pemerintah Amerika Serikat kurang dari 2 meter [21].

Data lokasi dapat diterima dari satelit GPS menggunakan GPS *receiver*. Pada beberapa *receiver* GPS, data yang diterima adalah berupa data National Marine Electronics Association (NMEA) 0183.

2.11 GPS NMEA Data

Modul GPS NEO-6M menghasilkan output serial mentah berupa data NMEA 0183, sebuah standar komunikasi piranti GPS berupa karakter-karakter ASCII yang membentuk kalimat-kalimat NMEA [22].

```

Error: No GPS data received. Check wiring and reset.
Board will now dump GPS stream:
$GPTXT,01,01,02,u-blox ag - www.u-blox.com*50
$GPTXT,01,01,02,Hw UBX-G60xx 00040007 FFF9FFFF*5D
$GPTXT,01,01,02,ROM CORE 7.03 (45969) Mar 17 2011 16:18:34*59
$GPTXT,01,01,02,ANTSUPERV=AC SD PDoS SR*20
$GPTXT,01,01,02,ANTSTATUS=DONTKNOW*33
$GPRMC,,V,,,,,,,,,N*53
$GPVTG,,,,,,,,,N*30
$GPGGA,,,,,0,00,99.99,,,,,*48
$GPGSA,A,1,,,,,,,,,99.99,99.99,99.99*30
$GPGSV,1,1,00*79
$GPGLL,,,,,V,N*64

```

Gambar 2.6: Contoh data mentah dari modul GPS NEO-6M berupa data GPS NMEA.

2.12 Pengukuran Kinerja Jaringan

2.12.1 Round-trip delay

Round-trip delay adalah waktu yang diperlukan untuk sebuah paket data dikirimkan dari node pengirim ke node penerima, ditambah waktu yang diperlukan untuk paket *acknowledge* diterima oleh node pengirim dari node penerima. Pengukuran *round-trip delay* dapat menggunakan fungsi yang sudah diimplementasikan dalam *library* PainlessMesh yakni `painlessMesh::startDelayMeas()`.

Setiap node pada jaringan PainlessMesh memiliki waktu internal yang tersinkronisasi satu sama lain melalui proses "*Time sync*" [20] yang berlangsung secara periodis setiap 10 menit. PainlessMesh menjaga waktu jaringan pada tingkat kepresisian mikrosekon menggunakan fungsi `micros()` pada mikrokontroler ESP32. Kemudian setelah fungsi `startDelayMeas()` dipanggil, maka *round-trip delay* dapat dihitung menggunakan rumus berikut:

$$t_{roundtrip} = (t_3 - t_0) - (t_2 - t_1) \quad (2.1)$$

t_0 = waktu internal pada pengirim *delay measurement*

t_1 = *timestamp* pada saat paket *delay measurement* diterima

t_2 = *timestamp* pada saat respon terhadap *delay measurement* dikirimkan

t_3 = *timestamp* pada saat respon diterima oleh pengirim *delay measurement*

2.12.2 Throughput

Throughput adalah banyaknya data yang dapat ditransmisikan dalam suatu satuan waktu. Pada penelitian ini, *throughput* dihitung setiap pengiriman paket data, dibandingkan dengan perbedaan *timestamp* antara pengiriman dan penerimaan paket data tersebut.

$$Throughput = \frac{sizeof(packet)}{t_1 - t_0} \quad (2.2)$$

t_0 = waktu internal pada saat pengirim mengirim paket data

t_1 = *timestamp* pada saat penerima menerima paket data

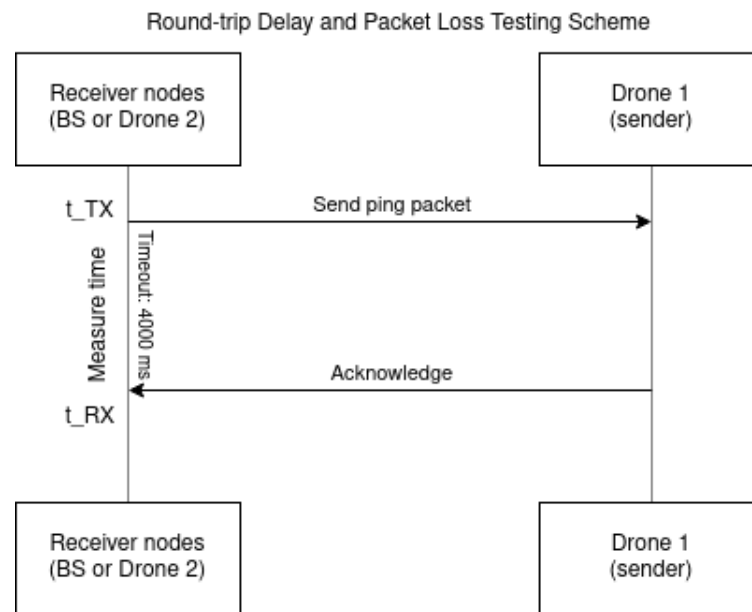
2.12.3 Packet loss

Packet loss adalah jumlah packet data yang hilang dibandingkan packet data yang berhasil dikirimkan.

$$PacketLoss = \left(1 - \frac{p_{TX}}{ack_{RX}}\right) \times 100\% \quad (2.3)$$

p_{TX} = jumlah packet data yang dikirimkan

ack_{RX} = jumlah packet *acknowledge* yang diterima

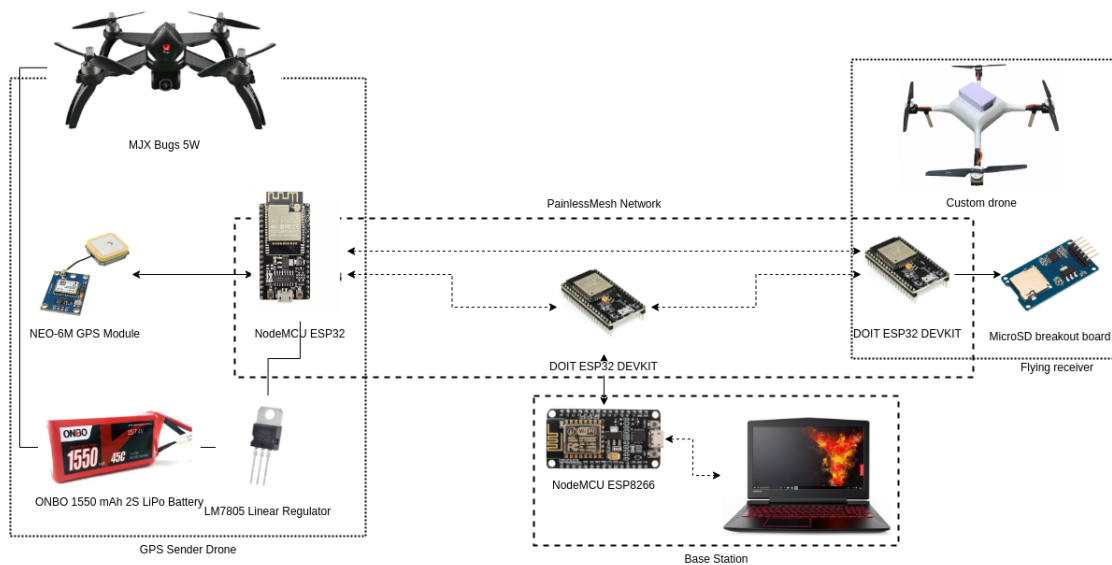


Gambar 2.7: Skema pengujian *round-trip delay* dan *packet loss*

BAB III

PERANCANGAN SISTEM

3.1 Desain Sistem



Gambar 3.1: Diagram implementasi sistem.

Desain dan implementasi tugas akhir ini bertujuan untuk merancang sebuah sistem algoritma komunikasi antar-UAV menggunakan jaringan mesh berbasis ESP32. Perancangan sistem terdiri dari proses perancangan blok diagram sistem, penjelasan sistem secara umum, perancangan perangkat keras sistem, serta perancangan dan penjelasan perangkat lunak sistem yang meliputi algoritma komunikasi tersebut.

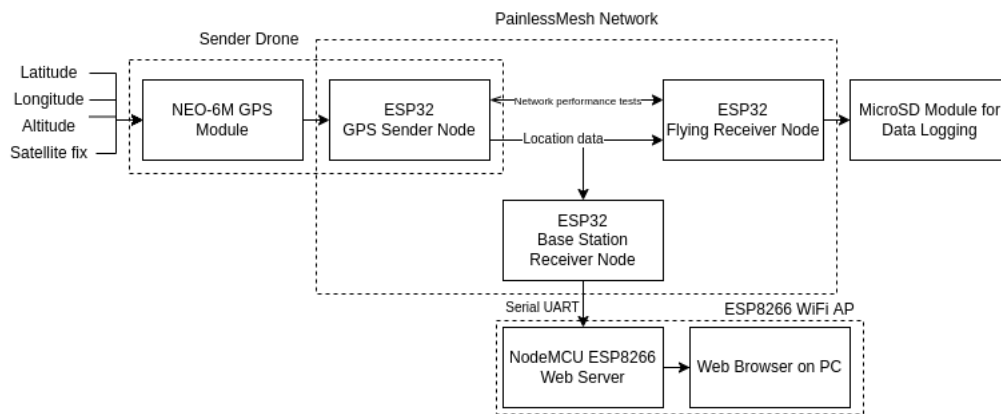
3.1.1 Prinsip Kerja Sistem

Berdasarkan rumusan masalah yang telah dipaparkan pada bab 1, berikut adalah konsep prinsip kerja sistem yang dikembangkan:

1. Terdapat 2 drone dan 1 *Base Station* (BS), masing-masing menggunakan mikrokontroler ESP32 yang berkomunikasi satu sama lain menggunakan *JSON messages* pada jaringan *PainlessMesh*. Drone 1 disebut sebagai "*sender node*", dan drone 2 disebut sebagai "*receiver node*".
2. ESP32 Drone 1 mengaktifkan modul GPS dan mendata koordinat lokasi, ketinggian terbang drone, dan jumlah satelit yang mendapat *lock*, kemudian menhidupkan LED hijau pada *board*.
3. Drone 2 mengirimkan permintaan data lokasi kepada drone 1.

4. Drone 1 mengirimkan data melalui jaringan mesh kepada drone 2. Drone 2 menghidupkan LED hijau setelah menerima data lokasi yang valid.
5. BS mengirimkan permintaan data pada drone 1 berupa *string* dalam *message*.
6. Drone 1 mengirimkan data melalui jaringan mesh kepada BS.
7. BS menampilkan data kepada pengguna melalui *WiFi Access Point* yang dapat diakses dari sebuah *website*. WiFi AP tersebut dibangun menggunakan sebuah board ESP8266 yang menerima data dari board ESP32 yang terhubung dengan jaringan mesh melalui sambungan serial.

3.1.2 Diagram Blok



Gambar 3.2: Diagram blok sistem.

Gambar 3.1 merupakan diagram blok dari sistem yang dirancang. Secara keseluruhan, sistem dapat dibagi menjadi 3 bagian, yakni ***Sender***, ***Flying Receiver***, dan ***Base Station Receiver***.

3.1.2.1 Sender Node

Sender node merupakan board ESP32 yang diterbangkan menggunakan drone *Victim Finder* dan bertugas menerima data lokasi dari modul GPS dan kemudian mengirimkan data lokasi tersebut berdasarkan permintaan dari *receiver*. Board ESP32 mendapatkan data lokasi dari modul GPS dengan menggunakan komunikasi serial UART pada baud rate 9600, yang kemudian modul GPS mengirimkan data lokasi berupa kalimat-kalimat NMEA. Data tersebut kemudian diolah menggunakan library TinyGPS++ untuk memudahkan penafsiran kalimat-kalimat NMEA tersebut.

Karena sistem *messaging* di PainlessMesh menggunakan JSON, maka data lokasi yang telah didapatkan (lintang, bujur, ketinggian, dan jumlah satelit yang sudah *lock*) dikirimkan berupa JSON *values* dengan *key* berupa *latitude*, *longitude*, *altitude*, dan *satellite*. Data JSON tersebut dihitung besarnya dalam byte untuk kepentingan pengukuran *throughput*, kemudian ditambahkan *timestamp* pengiriman.

3.1.2.2 Flying Receiver Node

Receiver node ini merupakan board ESP32 yang dilengkapi board MicroSD untuk kepentingan *data logging*. Board ini akan diterbangkan oleh sebuah drone dan bertugas melakukan permintaan data lokasi kepada node Sender, sekaligus melakukan pengujian kinerja jaringan, yakni pengujian *throughput*, pengujian *packet loss*, dan pengujian *round-trip delay*. Hasil dari pengujian tersebut kemudian disimpan dalam sebuah kartu microSD untuk diolah dan dianalisis.

3.1.2.3 Base Station Receiver Node

Receiver node ini merupakan board ESP32 yang disambungkan secara serial dengan sebuah board ESP8266 yang bertugas menjadi web server untuk menampilkan data lokasi pada sebuah situs web. Konfigurasi ini diperlukan karena keterbatasan pengujian, dimana mode 802.11LR pada ESP32 merupakan mode *proprietary* yang tidak didukung oleh piranti WiFi lainnya, serta jaringan PainlessMesh yang membutuhkan mode AP dari ESP32, sedangkan board ESP32 hanya mendukung maksimal 1 AP per board. Oleh karena itu, dibutuhkan satu board lain untuk menjadi web server.

3.1.3 Fungsi dan Fitur

Sistem yang dirancang untuk tugas akhir ini memiliki fungsi komunikasi data lokasi dari satu drone kepada drone lain dan *base station*. Karena posisi antar drone dan *base station* yang bervariasi serta target penggunaan di daerah tanpa infrastruktur, maka dibutuhkan metode komunikasi yang fleksibel terhadap disrupsi dan tidak bergantung pada infrastruktur yang sudah ada, oleh karena itu digunakan sebuah jaringan mesh menggunakan PainlessMesh sehingga komunikasi dapat terjalin pada jaringan yang mampu melakukan *self-healing* dan *autoconfiguration* ketika terjadi disrupsi.

3.2 Desain Perangkat Keras

Perangkat yang digunakan pada sistem ini adalah tiga buah board DOIT ESP32 Development Kit, sebuah board NodeMCU ESP8266, sebuah modul GPS NEO-

6M, sebuah board modul MicroSD, baterai Lithium-Polymer (LiPo) 2S 1500 mAh, sebuah linear regulator LM7805, dan dua buah drone. Sistem dapat menerima daya dari baterai LiPo melalui konektor *balance* JST XH, yang kemudian tegangannya diturunkan menggunakan linear regulator LM7805 ke tegangan 5V.

Perancangan sistem membutuhkan komponen-komponen pendukung untuk dapat merealisasikan sistem, diantaranya adalah board DOIT-ESP32-DEVKIT, modul GPS NEO-6M, drone MJX Bugs 5W, dan *power supply*, dengan spesifikasi sebagai berikut:

1. Ai-Thinker NodeMCU-32S

Board Ai-Thinker NodeMCU-32S adalah sebuah *development kit* berbasis mikrokontroler ESP32S dari Ai-Thinker. Board ini memiliki kapabilitas Wi-Fi dan Bluetooth, serta mendukung penggunaan antena eksternal melalui konektor Hirose U.FL. Menggunakan kabel *pigtail* konverter U.FL ke konektor SubMiniature A (SMA), maka board ini dapat dengan mudah dihubungkan dengan sebuah antena eksternal 2.4 GHz. Pada perancangan sistem ini, board ini digunakan sebagai modul komunikasi pada drone *sender*.



NodeMCU-32

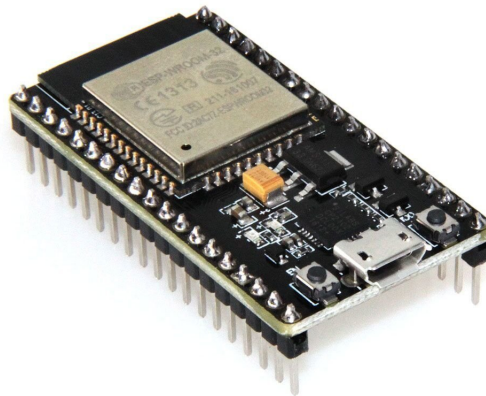
Gambar 3.3: Board Ai-Thinker NodeMCU-32S

Tabel 3.1: Spesifikasi Ai-Thinker NodeMCU-32S

SOC	2x Xtensa 32-bit LX6 microprocessor up to 240MHz, 384KB ROM, 512KB SRAM
Konektivitas	WiFi 802.11 (B/G/N/LR), Bluetooth LE
IO	18 channel ADC, 10 capacitive sensing GPIO, 3 UART interfaces, 3 SPI interfaces, 2 I ² C interfaces, 16 PWM output channels, 2 channel DAC, 2 I ² S interfaces
Masukan tegangan	5V regulated, 6V - 20V unregulated
Tegangan operasional	3.3V
Temperatur operasi	-40°C - 85°C

2. DOIT-ESP32-DEVKIT

Board DOIT-ESP32-DEVKIT adalah sebuah *development kit* yang menggunakan mikrokontroler ESP32, sehingga memiliki kapabilitas Wi-Fi dan Bluetooth. Pada perancangan sistem ini, ESP32 digunakan sebagai modul komunikasi pada drone *flying receiver* dan *base station*.



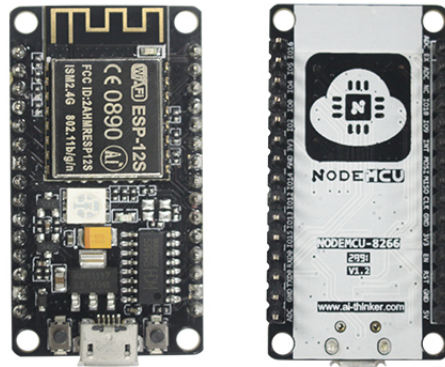
Gambar 3.4: Board DOIT-ESP32-DEVKIT

Tabel 3.3: Spesifikasi DOIT-ESP32-DEVKIT

SOC	2x Xtensa 32-bit LX6 microprocessor up to 240MHz, 448KB ROM, 520KB SRAM
Konektivitas	WiFi 802.11 (B/G/N/LR), Bluetooth
IO	18 channel ADC, 10 capacitive sensing GPIO, 3 UART interfaces, 3 SPI interfaces, 2 I ² C interfaces, 16 PWM output channels, 2 channel DAC, 2 I ² S interfaces
Masukan tegangan	5V regulated, 6V - 20V unregulated
Tegangan operasional	3.3V
Temperatur operasi	-40°C - 85°C

3. Ai-Thinker NodeMCU ESP-12S (ESP8266)

Board Ai-Thinker NodeMCU ESP-12S adalah sebuah *development kit* yang menggunakan mikrokontroler ESP8266. Pada perancangan sistem ini, ESP8266 digunakan sebagai *web server* yang menampilkan data lokasi drone sender yang diterima oleh *base station* ESP32 melalui UART.



NodeMCU-12S(V1.2 CH340C)

Gambar 3.5: Board Ai-Thinker NodeMCU ESP-12S

Tabel 3.5: Spesifikasi Ai-Thinker NodeMCU ESP-12S

SOC	Tensilica L106 32-bit 160 MHz
Konektivitas	WiFi 802.11 (B/G/N)
IO	9 IO Port, 1.5 UART Interfaces
Masukan tegangan	5V regulated, 6V - 20V unregulated
Tegangan operasional	3.3V
Temperatur operasi	-20°C - 85°C

4. NEO-6M

NEO-6M adalah modul GPS *receiver standalone* yang menggunakan U-Blox 6 Positioning Engine. Pada perancangan sistem ini, NEO-6M digunakan sebagai modul GPS untuk mendapatkan data lokasi untuk dikirimkan.



Gambar 3.6: Modul GPS NEO-6M

Tabel 3.7: Spesifikasi DOIT-ESP32-DEVKIT

<i>Time to first fix</i>	27 detik <i>cold start</i> , 27 detik <i>warm start</i> , 1 detik <i>hot start</i>
Sensitivitas	-161dBm (<i>tracking and navigation</i>), -160dBm (<i>reacquisition</i>), -147dBm (<i>cold start</i>), -156dBm (<i>hot start</i>).
Akurasi posisi horizontal	2.5m
Masukan tegangan	2.7V - 3.6V
Maksimum arus	67mA
Temperatur operasi	-40°C - 85°C

5. *Power supply* yang digunakan pada *Sender node* dan *Flying receiver node* menggunakan sebuah linear regulator LM7805 yang dihubungkan pada sebuah baterai LiPo 2S 7.4V, sehingga menghasilkan tegangan keluaran 5V.
6. MJX Bugs 5W
Pada perancangan sistem, drone ini digunakan untuk membawa board ESP32 dan modul GPS sebagai node *sender*.



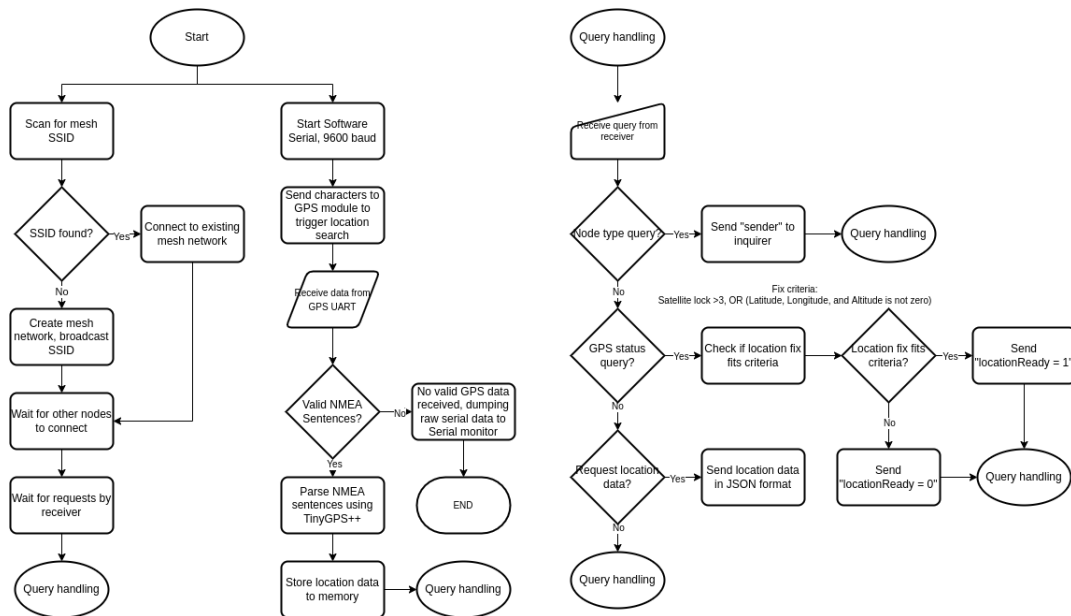
Gambar 3.7: Drone MJX Bugs 5W

Tabel 3.9: Spesifikasi drone MJX Bugs 5W

Frekuensi Remote Control	2.4GHz
Baterai drone	7.4V 2S 1800mAh
Jarak Remote Control	300-500m
Motor	1800KV BLDC
ESC	6A Brushless

3.3 Desain Perangkat Lunak

3.3.1 Sender Node



Gambar 3.8: Diagram alur sender node.

Gambar 3.6 menunjukkan diagram alur sistem pada node sender. Pada bagian kiri adalah proses inisialisasi sistem, yakni inisialisasi jaringan mesh dan inisialisasi sistem GPS. Pada proses inisialisasi jaringan mesh, board ESP32 melakukan *scanning* terhadap SSID jaringan mesh yang sudah ditetapkan, dan jika ditemukan akan mencoba bergabung dalam jaringan mesh tersebut. Jika SSID tidak ditemukan, maka board ESP32 akan membuat jaringan mesh tersebut dengan sendirinya. Setelah inisialisasi jaringan sudah selesai, maka board ESP32 akan menunggu koneksi dari node lain serta menunggu permintaan dari sebuah node receiver.

Untuk proses inisialisasi GPS, board ESP32 memulai sebuah koneksi serial UART dengan modul GPS NEO-6M menggunakan *library* Software Serial dengan baud rate 9600 bps. Modul GPS NEO-6M membutuhkan sebuah input konstan dari koneksi UART, oleh karena itu board ESP32 secara terus-menerus mengirimkan karakter kepada modul GPS tersebut. Terdapat waktu tunggu lima detik untuk menunggu respon dari modul GPS, jika tidak ada input dari modul GPS setelah lima detik sejak board pertama dinyalakan, maka board akan menghentikan eksekusi program dan menampilkan data mentah dari pin RX di Serial Monitor. Sedangkan jika modul GPS berhasil mengirimkan data melalui UART, maka eksekusi program diteruskan, dan data dari modul GPS tersebut yang berupa kalimat-kalimat NMEA akan ditafsirkan menggunakan *library* TinyGPS++ untuk mendapatkan data lokasi

yang kemudian disimpan dalam memori.

Setelah proses inisialisasi sistem selesai, maka board ESP32 akan menunggu permintaan dari node receiver. Terdapat tiga jenis permintaan/*query* yang diterima oleh node sender, yaitu:

1. *Node Type Query*

Query ini merupakan sebuah permintaan dari node receiver yang menanyakan tipe node apa yang telah terhubung dalam jaringan mesh. Respon dari *query* ini untuk node sender adalah mengirimkan sebuah pesan JSON dengan *key* "nodeType" dan *value* "sender".

2. *GPS Status Query*

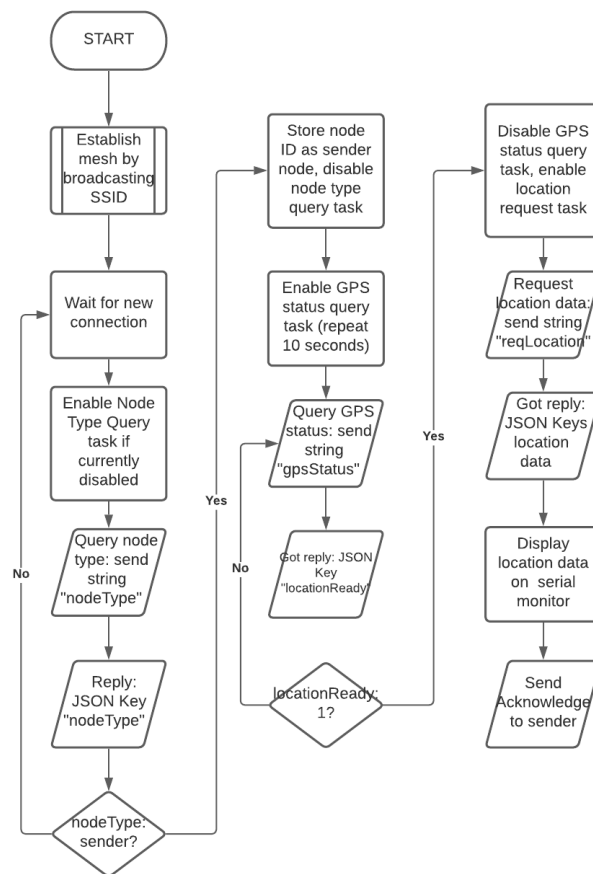
Query ini adalah permintaan dari node receiver untuk mengecek status GPS node sender dan kesiapan node sender untuk mengirimkan data lokasi. Kriteria kesiapan tersebut adalah jumlah satelit yang sudah $fix \geq 3$; atau nilai lintang, bujur, dan ketinggian tidak nol. Node sender akan mengirimkan sebuah pesan JSON dengan *key* "locationReady" dan *value* 0 jika kriteria kesiapan GPS belum terpenuhi, dan 1 jika kriteria sudah terpenuhi.

3. *Request Location Query*

Query ini adalah permintaan data lokasi dari node receiver. Node sender akan mengirimkan sebuah pesan JSON dengan *key* *latitude*, *longitude*, *altitude*, dan *satellite*, berdasarkan data yang sudah didapatkan dari modul GPS.

Node sender juga menerima permintaan pengecekan *round-trip delay* dari node receiver yang menggunakan fungsi `startDelayMeas()`. Fungsi tersebut juga digunakan untuk pengujian *packet loss*.

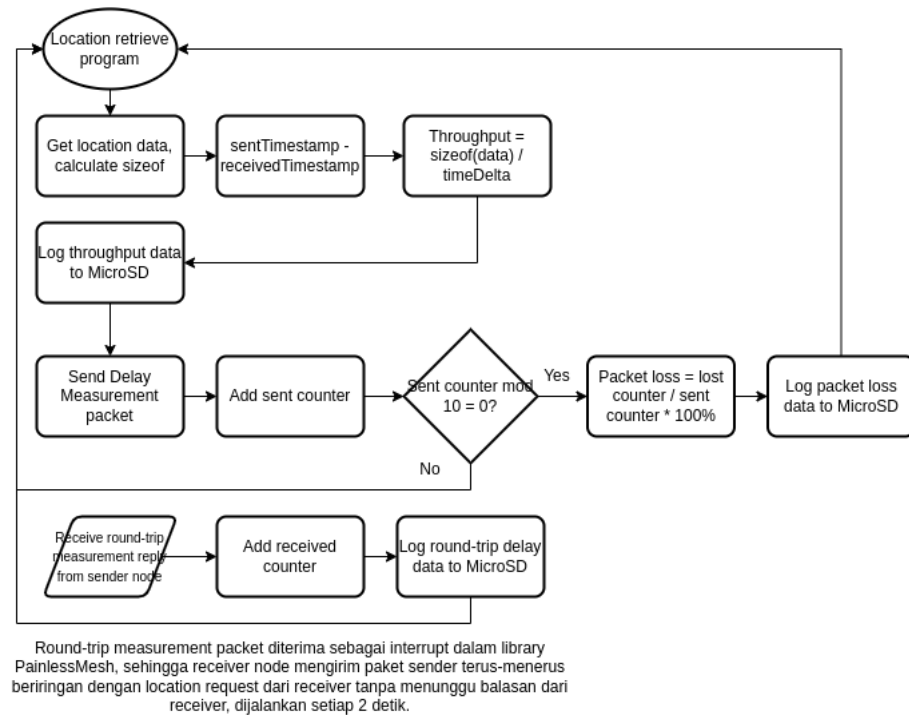
3.3.2 Flying Receiver Node



Gambar 3.9: Diagram alur node flying receiver, program penarikan data lokasi dari node sender.

Flying receiver node adalah node ESP32 yang diterbangkan menggunakan sebuah drone yang bertugas menerima data lokasi dari sender node, menguji kinerja jaringan terbang, sekaligus mencatat ke sebuah kartu memori MicroSD. Tugas-tugas tersebut dibagi menjadi dua program pada satu node, yaitu program pertama yang menarik data lokasi dari sender node, dan program kedua yang menguji kinerja jaringan setelah selesainya pelaksanaan program pertama.

Pelaksanaan masing-masing task pada node ini terjadwal menggunakan fitur *Task Scheduler*, dan dilaksanakan secara berurutan, yakni melakukan koneksi pada jaringan mesh, melakukan *query* tipe node-node lainnya pada jaringan, melakukan *query* kondisi GPS pada node sender, dan melakukan *query* data lokasi dari sender node.



Gambar 3.10: Diagram alur node flying receiver, program pengujian jaringan.

Berdasarkan yang dipaparkan pada Bab 2, pengujian kinerja jaringan yang dilakukan adalah pengujian *throughput*, *round-trip delay*, dan *packet loss*.

1. *Throughput*

Pengujian *throughput* dilakukan bersamaan dengan program penarikan data lokasi, yakni dengan menghitung besar paket data lokasi yang dikirim, membandingkan waktu pengiriman dan waktu penerimaan paket data, lalu membagi besar paket data tersebut dengan selisih waktu pengiriman dan penerimaan paket data.

2. *Round-trip delay*

Pengujian *round-trip delay* menggunakan fungsi `startDelayMeas()` pada library PainlessMesh yang menghasilkan *return value* sebesar nilai *delay* dalam mikrosekon. *Receiver node* melakukan tes ini tepat setelah menerima data lokasi dari *sender node* dengan memanggil fungsi `startDelayMeas()`. Setelah fungsi tersebut dipanggil, maka *receiver* menambahkan jumlah *counter* untuk paket data yang dikirim.

3. *Packet loss*

Pengujian *packet loss* dilakukan setelah 10 kali *receiver* mengirim paket data

lalu membandingkan berapa kali fungsi `startdelayMeas()` dipanggil terhadap jumlah paket balasan dari *sender* node.

4. *Signal strength*

Pendataan *signal strength* dilakukan setiap kali ada permintaan data dari receiver, menggunakan fungsi `WiFi.RSSI()` dari ESP32.

BAB IV

HASIL DAN ANALISIS

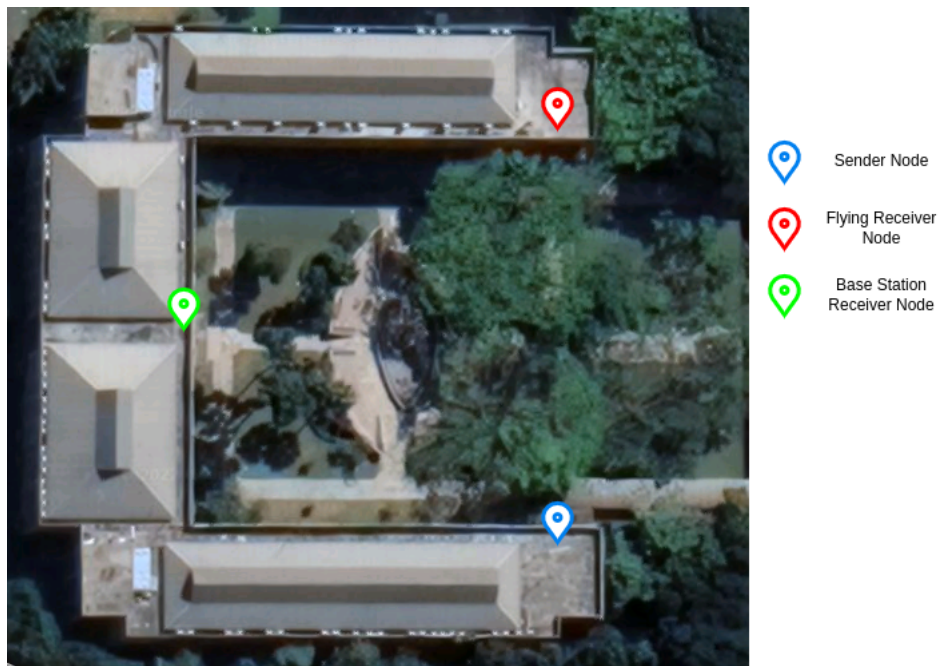
4.1 Pendahuluan

Untuk implementasi algoritma komunikasi antar-UAV ini, digunakan satu buah unit NodeMCU ESP32 dengan membandingkan konfigurasi antena *built-in* dan antena eksternal sebagai *sender*, dua buah unit DOIT ESP32 DEVKIT sebagai *receiver* dilengkapi dengan board MicroSD *reader/writer* untuk *logging* data, satu buah unit NodeMCU ESP8266 sebagai unit *web server*, dan satu buah *laptop* untuk menampilkan data lokasi dari *sender*.

4.1.1 Pelaksanaan Pengujian Sistem

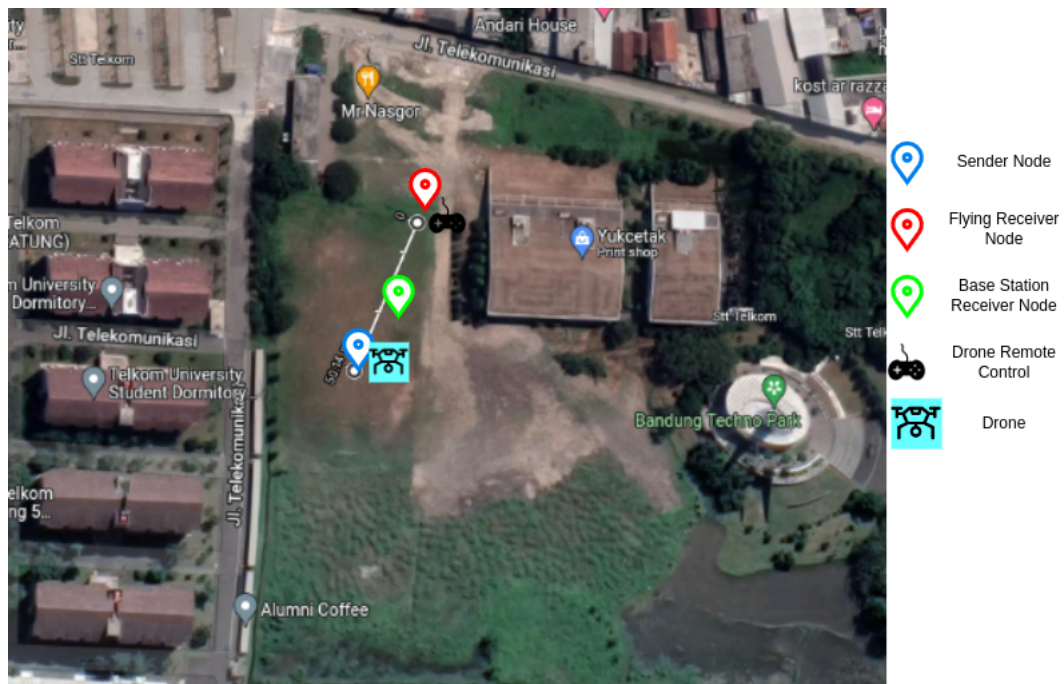
Pengujian sistem dilaksanakan pada 2 tempat, yakni Gedung N Fakultas Teknik Elektro (FTE) Telkom University dan Lapangan Bandung Techno Park (BTP). Terdapat x skenario pengujian yang dilakukan:

1. **Pengujian non-terbang:** Pengujian sistem dilakukan tanpa menerbangkan *drone*, dilakukan di Gedung N Fakultas Teknik Elektro Telkom University. Node sender ditempatkan di sisi selatan gedung dan node "*flying receiver*" di sisi utara gedung. Pada pengujian 3 node, maka node *base station* ditempatkan di koridor gedung sisi tengah. Masing-masing node ditempatkan di lantai tiga.



Gambar 4.1: Penempatan node jaringan pada pengujian non-terbang di Gedung N FTE Telkom University.

2. **Pengujian terbang - 1 drone - Lapangan BTP:** Pengujian sistem dilakukan dengan menerbangkan *drone sender* sejauh 50 meter ke arah selatan dengan ketinggian 30 meter relatif terhadap *remote control*. Node "*flying receiver*" diletakkan di bahu penguji untuk menjaga *line-of-sight* dengan node *sender*. Pada pengujian 3 node, maka node *base station* diletakkan di darat, sekitar 20 meter arah selatan dari node "*flying receiver*".



Gambar 4.2: Penempatan node jaringan pada pengujian terbang satu drone di Lapangan BTP Telkom University.

3. **Pengujian terbang - 2 drone - Lapangan BTP:** Pengujian sistem 2 drone dilakukan dengan menerbangkan *drone sender* dengan jarak 30 hingga 50 meter terhadap *drone receiver*. Kedua drone ditargetkan mendapatkan ketinggian 30 meter di atas permukaan. Pada pengujian 3 node, maka node *base station* diletakkan di darat, dengan posisi di antara kedua drone.



Gambar 4.3: Penempatan node jaringan pada pengujian terbang dua drone di Lapangan BTP Telkom University.

4.1.2 Kondisi Lingkungan Pengujian

DAFTAR PUSTAKA

- [1] N. SYAFITRI, R. SUSANA, I. AMMARPRAWIRA, M. FAUZI, and A. JAB-BAAR, "The Autonomous Disaster Victim Search Robot using the Way-point Method", *ELKOMIKA: Jurnal Teknik Energi Elektrik, Teknik Telekomunikasi, & Teknik Elektronika*, vol. 8, p. 347, May 2020. DOI: 10.26760/elkomika.v8i2.347.
- [2] C. Shimanski, *Risks in Mountain Rescue*. Mountain Rescue Association, 2008.
- [3] R. G. Lakshmi Narayanan and O. C. Ibe, "6 - Joint Network for Disaster Relief and Search and Rescue Network Operations", in *Wireless Public Safety Networks 1*, D. Câmara and N. Nikaen, Eds., Elsevier, Jan. 2015, pp. 163–193, ISBN: 978-1-78548-022-5. DOI: 10.1016/B978-1-78548-022-5.50006-6.
- [4] *Drones for Search and Rescue — Learn How and Why They are Used*, <https://flytnow.com/drone-for-search-rescue/>.
- [5] M. A. Khan, A. Safi, I. M. Qureshi, and I. U. Khan, "Flying ad-hoc networks (FANETs): A review of communication architectures, and routing protocols", in *2017 First International Conference on Latest Trends in Electrical Engineering and Computing Technologies (INTELLECT)*, Karachi: IEEE, Nov. 2017, pp. 1–9, ISBN: 978-1-5386-2969-7. DOI: 10.1109/INTELLECT.2017.8277614.
- [6] X. Lin, V. Yajnanarayana, S. D. Muruganathan, *et al.*, "The Sky Is Not the Limit: LTE for Unmanned Aerial Vehicles", *IEEE Communications Magazine*, vol. 56, no. 4, pp. 204–210, Apr. 2018, ISSN: 0163-6804, 1558-1896. DOI: 10.1109/MCOM.2018.1700643.
- [7] A. M. Townsend and M. L. Moss, *Telecommunications Infrastructure in Disasters: Preparing Cities for Crisis Communications*. New York University, Apr. 2005.
- [8] *Precision of coordinates - OpenStreetMap Wiki*, https://wiki.openstreetmap.org/wiki/Precision_
- [9] L. Santos, P. Nascimento, L. Bento, R. Machado, P. Ferrari, and C. Amorim, "Use of High Mobility Nodes to Improve Connectivity in Wireless Sensor Networks", in Jan. 2021, pp. 528–545, ISBN: 978-3-030-63091-1. DOI: 10.1007/978-3-030-63092-8_36.
- [10] Y. Chia, R. Arjadi, E. Setyaningsih, P. Wibowo, and M. Sudrajat, "Performance Evaluation of ESP8266 Mesh Networks", *Journal of Physics: Conference Series*, vol. 1230, p. 012 023, Jul. 2019. DOI: 10.1088/1742-6596/1230/1/012023.

- [11] M. Manvi and S. Maakar, "Implementing Wireless Mesh Network Topology between Multiple Wi-Fi Powered Nodes for IoT Systems?", vol. 7, pp. 2395–0056, Oct. 2020.
- [12] Z. Guo, X. Ma, P. Zhang, and Z. Liu, "A dust sensor monitoring system using Wi-Fi mesh network?", *Journal of Physics: Conference Series*, vol. 1754, no. 1, p. 012 129, Feb. 2021, ISSN: 1742-6588, 1742-6596. DOI: 10.1088/1742-6596/1754/1/012129.
- [13] T. J. Wheat J. Hiser R., *Designing a Wireless Network*, 1st. Syngress, 2001, ISBN: 1928994148,192899427X,1928994458,192899458X. [Online]. Available: <https://libgen.fun/book/index.php?md5=101ea841867848bb45e62ad5e4ab4071>
- [14] B. A. Forouzan, *Data Communications and Networking* (McGraw-Hill Forouzan Networking), 4th ed. McGraw-Hill Higher Education, 2007, ISBN: 9780072967753,007296775 [Online]. Available: <https://libgen.fun/book/index.php?md5=f90841d02431af5010fb9cea31665e4e>.
- [15] *All the Internet of Things - Episode One: Transports*, en-US. [Online]. Available: <https://learn.adafruit.com/allthethings-transport/bluetooth-btle> (visited on 08/16/2022).
- [16] *Cellular Network Architecture — Cellular Operators Association of India*. [Online]. Available: <https://www.coai.com/indian-telecom-infocentre/telecom-infrastructurenetworks> (visited on 08/16/2022).
- [17] *Wi-Fi Driver - ESP32 - — ESP-IDF Programming Guide latest documentation*. [Online]. Available: <https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/esp32/api-guides/wifi.html> (visited on 01/12/2022).
- [18] *Wi-Fi Driver - ESP32 - — ESP-IDF Programming Guide latest documentation*, <https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/esp32/api-guides/wifi.html>.
- [19] *Home · Wiki · painlessMesh / painlessMesh*, <https://gitlab.com/painlessMesh/painlessMesh/-/wikis/home>.
- [20] *Mesh protocol · Wiki · painlessMesh / painlessMesh*, <https://gitlab.com/painlessMesh/painlessMesh/-/wikis/mesh-protocol>.
- [21] *GPS.gov: GPS Accuracy*. [Online]. Available: <https://www.gps.gov/systems/gps/performance/accuracy/> (visited on 08/16/2022).
- [22] *GPS - NMEA sentence information*, <http://aprs.gids.nl/nmea/>.