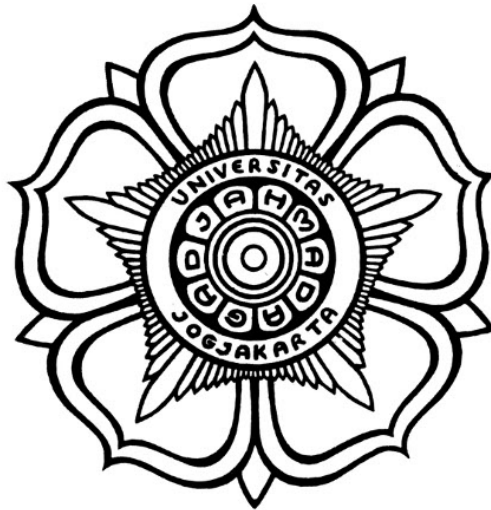


LAPORAN PRAKTIKUM

SISTEM TERTANAM DAN IOT



Disusun oleh:
AFRIZAL DANI SAOQI
17/413500/TK/45940

**DEPARTEMEN TEKNIK ELEKTRO DAN TEKNOLOGI
INFORMASI
FAKULTAS TEKNIK UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA**

2020

I

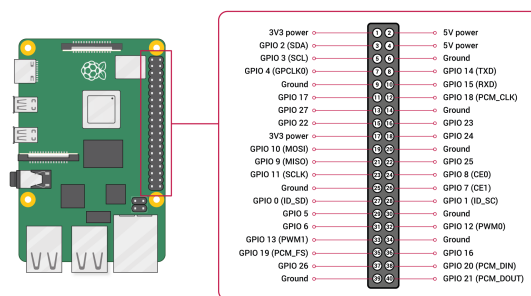
Pengenalan

1.1 Raspberry Pi

Raspberry Pi merupakan SBC (*Single Board computer*) yang dikembangkan oleh Raspberry Pi Foundation. Pada praktikum ini saya menggunakan Raspberry Pi 3 Model B. Berikut spesifikasi Raspberry Pi 3B dan Pinout GPIO pada Raspberry Pi 3B.

<i>SOC</i>	Broadcom BCM2837
<i>CPU</i>	ARM Cortex A53 64Bit @1.2GHz
<i>GPU</i>	VideoCore IV @400MHz
<i>RAM</i>	1GB LPDDR2 @900MHz
<i>Ethernet</i>	10/100Mbps Ethernet
<i>Wifi</i>	2.4GHz IEEE 802.11n
<i>Bluetooth</i>	Bluetooth 4.1 Classic, Bluetooth Low Energy.
<i>Storage</i>	MicroSD
<i>GPIO</i>	40-pin header
<i>MaxPower</i>	2.5A @5V
<i>Ports</i>	4x 2.0 USB Port
<i>VideoOutput</i>	1x HDMI

Tabel 1.1: Spesifikasi Raspberry Pi 3B



Gambar 1.1: Pinout Raspberry Pi 3B

1.2 NodeMCU

NodeMCU adalah mikrokontroler yang dilengkapi dengan modul wifi esp8266. Secara fungsi NodeMCU mirip dengan Arduino, hanya saja NodeMCU sudah dilengkapi dengan wifi.

1.3 Thingsboard

Thingsboard merupakan salah satu IoT platform yang open source. Fitur yang terdapat pada thingsboard dapat mempermudah pengguna dalam pengembangan produk, manajemen maupun *scaling* produk. Terdapat 9 menu pada halaman *home*.

1. HOME
2. RULE CHAINS
3. CUSTOMERS
4. ASSETS
5. DEVICES

Pada menu ini, pengguna dapat mendaftarkan *device* yang akan digunakan.

6. ENTITY VIEWS
7. WIDGETS LIBRARY

8. DASHBOARDS Pada menu ini, pengguna dapat membuat tampilan *dashboard* yang diinginkan

9. AUDIT LOGS

1.4 MQTT

1.5 HTTP

II

Pembahasan

2.1 Praktikum Minggu I

2.1.1 Percobaan 1

Pada percobaan ini, praktikan membuat *device* led pada Thingsboard. Setelah membuat *device* maka akan mendapatkan akses token. Token tersebut berguna untuk mengakses *device* tersebut.

2.1.2 Percobaan 2

Pada percobaan ini, praktikan menginstall *board* NodeMCU dan beberapa *library* yang akan digunakan. Terdapat 3 *library* yang digunakan, antara lain:

1. ArduinoJSON
2. PubSubClient
3. ESP8266Wifi

Source Code

```
1. #include <ArduinoJson.h>
   #include <PubSubClient.h>
   #include <ESP8266WiFi.h>
```

Kode di atas digunakan untuk menambahkan *library* yang akan digunakan.

```
2. #define WIFI_AP "F"
   #define WIFI_PASSWORD "1234567890"
   #define TOKEN "303hoMJLhyZfhSbwHZLc"
   #define GPIO0 D3
   #define GPIO2 D4
   #define GPIO0_PIN 1 // ThingsBoard pin
   #define GPIO2_PIN 2 // ThingsBoard pin
   char thingsboardServer[] = "demo.thingsboard.io";
```

Kode di atas digunakan untuk mendefinisikan sebuah konstanta dan variable.

```
3. void setup()
{
    Serial.begin(115200);
    // Set output mode for all GPIO pins

    delay(10);
    InitWiFi();

    pinMode(GPIO0, OUTPUT);
    pinMode(GPIO2, OUTPUT);
    client.setServer(thingsboardServer, 1883);
    client.setCallback(on_message);
}
```

Kode di atas digunakan untuk men-*setup* pin, komunikasi serial, komunikasi MQTT, wifi yang akan digunakan.

```
4. void loop()
{
    if (!client.connected())
    {
        reconnect();
    }

    client.loop();
}
```

Kode di atas digunakan untuk menghubungkan kembali komunikasi mqtt jika terputus.

2.1.3 Percobaan 3

Pada percobaan ini, praktikan membuat dashboard yang digunakan untuk mengendalikan led. Dashboard tersebut berisi *widget* yang telah diimport

2.1.4 Tugas

Terdapat 2 buah led yang dikendalikan melalui dashboard thingsboard. Ketika tombol on pada dashboard thingsboard ditekan maka led pada rangkaian NodeMCU akan menyala, begitu sebaliknya.

2.2 Praktikum Minggu II

2.2.1 Percobaan 1

Pada percobaan ini, praktikan membuat *device* DHT11 pada Thingsboard. Setelah membuat *device* maka akan mendapatkan akses token.

2.2.2 Percobaan 2

Percobaan ini bertujuan untuk mengirim data dari sensor DHT11 ke thingsboard menggunakan mqtt. Data yang dikirim adalah nilai dari *Humidity* dan *Temperature*.

2.2.3 Percobaan 3

2.2.4 Tugas

1. Praktikum Minggu I

Pada praktikum ini, praktikan diminta untuk membuat dashboard yang berfungsi untuk mengontrol pin pada nodemcu.

$$add \quad \$t0, \$t1, \$t2 \quad \quad \$t0 = \$t1 + \$t2$$

Source Code :

```
.text
.globl main
main:

    li $t1, 10
    li $t2, 5
    add $t0, $t1, $t2    # $t0 = $t1 + $t2
```

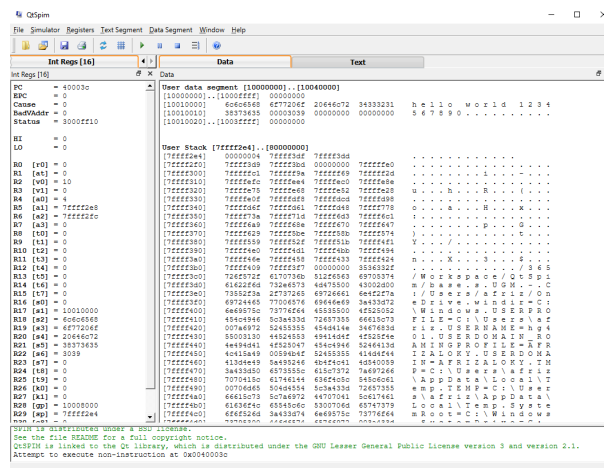

<i>memory</i>	0x100100	0x100101	0x100102	0x100103
<i>value(hex)</i>	6c	6c	65	68
<i>value(ascii)</i>	l	l	e	h

Tabel 2.1: Memory address

```

lw      $s2, 0($s1)
lw      $s3, 4($s1)
lw      $s4, 8($s1)
lw      $s5, 16($s1)
lw      $s6, 20($s1)

```



Gambar 2.2: Simulasi Pengalamatan Base

Pada source code, nilai register s1 adalah sebuah string "hello world" Dapat dilihat pada figure 2, register s1 memiliki memory address 0x1001000. Register s2 merupakan hasil pointing dari register s1 dengan offset 0. Sehingga register s2 akan memiliki nilai berdasarkan nilai dari memory address 0x1001000-0x1001003. Value dari memory address tersebut ditulis dalam format little endian.

3. Pengalamatan Immediate

Pengalamatan immediate merupakan pengalamatan yang membutuhkan satu operand saja dan sebuah konstanta (immediate value). Pengalamatan ini akan mengeksekusi dirinya sendiri Contoh dalam penggunaan pengalamatan imme-

diete :

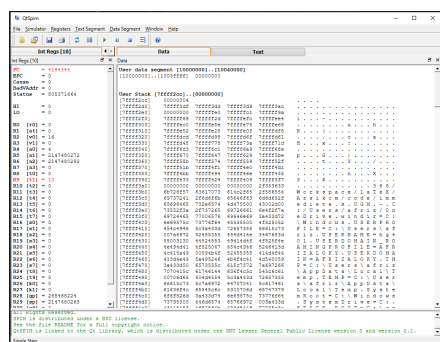
addi \$t0,\$t0,1

Dalam bahasa pemrograman C, kode tersebut dapat ditulis dengan $t0 = t0 + 1$;

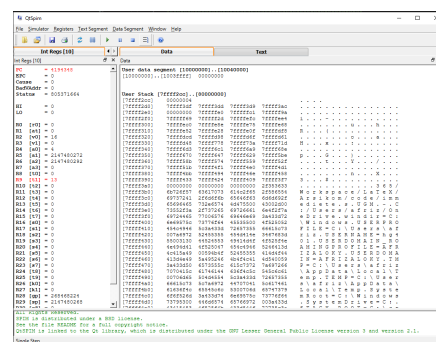
Source Code :

```
.text
.globl main
main:

    li      $t1, 10
    addi    $t1, $t1, 3 # $t1 = $t1 + 3
```



(a) step 1



(b) step 2

Gambar 2.3: Simulasi Pengalamatan Immediate

Pada gambar Figure 3.a nilai dari register t1 adalah 10. Dengan menggunakan single step pada QtSpim, setelah opcode dieksekusi maka nilai register t1 menjadi 13. Hal tersebut dapat dilihat pada gambar Figure 3.b

4. Pengalamatan PC-relative

Data dari pengalamatan ini spesifik pada offset tertentu. Pengalamatan ini sering digunakan pada fungsi kondisional. Offset value dapat berupa *immediate value* atau sebuah label value.

Source Code :

```
.data
str: .asciiz "hello world"
ans: .asciiz "Length is "
```

```

endl:    .asciiz "\n"

.text
.globl main

main:    #execution starts here

    la $t2, str    #t2 points to the string
    li $t1, 0      #t1 holds the count

nextCh:  lb $t0, ($t2) #get a byte from the string
    beqz $t0, strEnd #zero means end of string
    add $t1, $t1, 1  #increment count
    add $t2, 1       #move pointer one character
    j nextCh         #go round the loop again

strEnd:

    la $a0, ans      #System call
    li $v0, 4        #to print out
    syscall          #the string message

    move $a0, $t1    #copy the count to a0
    li $v0, 1        #System call 1
    syscall          #to print the length
    la $a0, endl     #syscall to print out
    li $v0, 4        #a newline
    syscall

    li $v0, 10
    syscall          #Bye!

```

Pada source code tersebut, register t1 merupakan Program Counter.

5. Pengalamatan Pseudodirect

Pengalamatan pseudodirect biasanya tertanam langsung pada instruksinya. Pse-

udodirect memiliki instruksi format 6bit untuk opcode dan 26bit untuk target.
Pseudodirect menggunakan tipe jump instruksi.

Source Code :

```
.text
.globl main
main:

    li $t0 , 3
    li $t1 ,5
    li $t2 , 0 #counter
    li $t3 , 2

loop: beq $t2 ,10 ,End # Looping 10x
      add $t1 , $t1 , $t0
      addi $t3 , $t3 , -1

      addi $t2 , $t2 , 1 #incenment
      j loop
End:
    li $v0 ,10
    syscall # Bye!
```

(a) step 1

(b) step 2

(c) step 3

Gambar 2.4: Simulasi Pengalaman pseudodirect

Pada Gambar 4.a merupakan proses inisiasi nilai register t_0, t_1, t_2 dan t_3 . Pada Gambar 4.b merupakan proses iterasi pertama. Pada Gambar 4.c merupakan proses setelah iterasi selesai

iterasi ke-	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
t_0	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
t_1	5	8	11	14	17	20	23	26	29	32	35
t_2	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
t_3	2	1	0	-1	-2	-3	-4	-5	-6	-7	-8

Tabel 2.2: Proses Iterasi