**IMPLEMENTASI SISTEM PENENTUAN LOKASI DALAM GEDUNG (INDOOR LOCALIZATION) MENGGUNAKAN METODE FINGERPRINTING BERJENIS MONITOR BASED LOCALIZATION (MBL) DENGAN TEKNOLOGI BLUETOOTH LOW ENERGY (BLE)**

SKRIPSI

Untuk memenuhi sebagian persyaratan   
memperoleh gelar Sarjana Komputer

Disusun oleh:

Muhammad Hasbi Ash Shiddieqy

NIM: 155150200111132



PROGRAM STUDI TEKNIK INFORMATIKA

TEKNIK INFORMATIKA

FAKULTAS ILMU KOMPUTER

UNIVERSITAS BRAWIJAYA

MALANG

2019

PERSETUJUAN

JUDUL SKRIPSI

SKRIPSI

Diajukan untuk memenuhi sebagian persyaratan

memperoleh gelar Sarjana Komputer

Disusun Oleh :

Muhammad Hasbi Ash Shiddieqy

NIM: 155150200111132

Telah diperiksa dan disetujui oleh:

|  |  |
| --- | --- |
| Dosen Pembimbing I  Nama Dosen Pembimbing 1  NIK: 123456789  /\*jika terdapat NIK saja\*/ | Dosen Pembimbing 2  Nama Dosen Pembimbing 2  NIK: -  /\*jika tidak terdapat NIP, NIK, atau keduanya\*/ |

Mengetahui

Ketua Jurusan **Nama Jurusan**

Nama Ketua Jurusan

NIP: 123456789

/\*jika terdapat NIP\*/

PERNYATAAN ORISINALITAS

Saya menyatakan dengan sebenar-benarnya bahwa sepanjang pengetahuan saya, di dalam naskah skripsi ini tidak terdapat karya ilmiah yang pernah diajukan oleh orang lain untuk memperoleh gelar akademik di suatu perguruan tinggi, dan tidak terdapat karya atau pendapat yang pernah ditulis atau diterbitkan oleh orang lain, kecuali yang secara tertulis disitasi dalam naskah ini dan disebutkan dalam daftar referensi.

Apabila ternyata didalam naskah skripsi ini dapat dibuktikan terdapat unsur-unsur plagiasi, saya bersedia skripsi ini digugurkan dan gelar akademik yang telah saya peroleh (sarjana) dibatalkan, serta diproses sesuai dengan peraturan perundang-undangan yang berlaku (UU No. 20 Tahun 2003, Pasal 25 ayat 2 dan Pasal 70).

Malang, 1 Januari 2015



­

Muhammad Hasbi A.S.

NIM: 155150200111132

PRAKATA

Bagian ini memuat pernyataan resmi untuk menyampaikan rasa terima kasih penulis kepada berbagai pihak yang telah membantu penyelesaian skripsi ini. Nama-nama penerima ucapan terima kasih sebaiknya dituliskan lengkap, termasuk gelar akademik, dan pihak-pihak yang tidak terkait dihindari untuk dituliskan. Bahasa yang digunakan seharusnya mengikuti kaidah bahasa Indonesia yang baku. Prakata boleh diakhiri dengan paragraf yang menyatakan bahwa penulis menerima kritik dan saran untuk pengembangan penelitian selanjutnya. Terakhir, prakata ditutup dengan mencantumkan kota dan tanggal penulisan prakata, lalu diikuti dengan kata “Penulis”.

Malang, 1 Januari 2015

Penulis

Hasbi12.muhammad@gmail.com

ABSTRAK

Nama Mahasiswa, Judul Skripsi

Pembimbing: Nama Pembimbing 1 dan Nama Pembimbing 2

Bagian ini diisi dengan abstrak dalam Bahasa Indonesia. Abstrak adalah uraian singkat (umumnya 200-300 kata) yang merupakan intisari dari sebuah skripsi. Abstrak membantu pembaca untuk mendapatkan gambaran secara cepat dan akurat tentang isi dari sebuah skripsi. Melalui abstrak, pembaca juga dapat menentukan apakah akan membaca skripsi lebih lanjut. Oleh karena itu, abstrak sebaiknya memberikan gambaran yang padat tetapi tetap jelas dan akurat tentang (1) apa dan mengapa penelitian dikerjakan: sedikit latar belakang, pertanyaan atau masalah penelitan, dan/atau tujuan penelitian; (2) bagaimana penelitian dikerjakan: rancangan penelitian dan metodologi/metode dasar yang digunakan dalam penelitian; (3) hasil penting yang diperoleh: temuan utama, karakteristik artefak, atau hasil evaluasi artefak yang dibangun; (4) hasil pembahasan dan kesimpulan: hasil dari analisis dan pembahasan temuan atau evaluasi artefak yang dibangun, yang dikaitkan dengan pertanyaan/tujuan penelitian.

Yang harus dihindari dalam sebuah abstrak diantaranya (1) penjelasan latar belakang yang terlalu panjang; (2) sitasi ke pustaka lainnya; (3) kalimat yang tidak lengkap; (3) singkatan, jargon, atau istilah yang membingungkan pembaca, kecuali telah dijelaskan dengan baik; (4) gambar atau tabel; (5) angka-angka yang terlalu banyak.

Di akhir abstrak ditampilkan beberapa kata kunci (normalnya 5-7) untuk membantu pembaca memposisikan isi skripsi dengan area studi dan masalah penelitian. Kata kunci, beserta judul, nama penulis, dan abstrak biasanya dimasukkan dalam basis data perpustakaan. Kata kunci juga dapat diindeks dalam basis data sehingga dapat digunakan untuk proses pencarian tulisan ilmiah yang relevan. Oleh karena itu pemilihan kata kunci yang sesuai dengan area penelitian dan masalah penelitian cukup penting. Pemilihan kata kunci juga bisa didapatkan dari referensi yang dirujuk.

Kata kunci: abstrak, skripsi, intisari, kata kunci, artefak

ABSTRACT

Student Name, Skripsi Title

Supervisors: First Supervisor’s Name dan Second Supervisor’s Name

The absract of your skripsi in English is written here.

DAFTAR ISI

[PERSETUJUAN ii](#_Toc39072141)

[PERNYATAAN ORISINALITAS iii](#_Toc39072142)

[PRAKATA iv](#_Toc39072143)

[ABSTRAK v](#_Toc39072144)

[ABSTRACT vi](#_Toc39072145)

[DAFTAR ISI vii](#_Toc39072146)

[DAFTAR TABEL x](#_Toc39072147)

[DAFTAR GAMBAR xi](#_Toc39072148)

[DAFTAR LAMPIRAN xii](#_Toc39072149)

[BAB 1 PENDAHULUAN 1](#_Toc39072150)

[1.1 Latar Belakang 1](#_Toc39072151)

[1.2 Identifikasi Masalah 2](#_Toc39072152)

[1.3 Rumusan Masalah 3](#_Toc39072153)

[1.4 Tujuan 3](#_Toc39072154)

[1.5 Manfaat 4](#_Toc39072155)

[1.6 Batasan Masalah 4](#_Toc39072156)

[1.7 Sistematika Pembahasan 4](#_Toc39072157)

[BAB 2 LDANASAN KEPUSTAKAAN 6](#_Toc39072158)

[2.1 Kajian Pustaka 6](#_Toc39072159)

[2.2 Sistem Pelacakan Dalam Gedung (Indoor Localization) 7](#_Toc39072160)

[2.3 Fingerprinting 7](#_Toc39072161)

[2.4 Bluetooth Low Energy (BLE) 8](#_Toc39072162)

[2.5 Algoritma k-nearest-neighbor (KNN) 9](#_Toc39072163)

[BAB 3 METODOLOGI PENELITIAN 10](#_Toc39072164)

[3.1 Identifikasi Masalah 11](#_Toc39072165)

[3.2 Studi Literatur 11](#_Toc39072166)

[3.3 Analisis Kebutuhan 11](#_Toc39072167)

[3.4 Perancangan Sistem 13](#_Toc39072168)

[3.4.1 Perancangan Tahap *Offline* 13](#_Toc39072169)

[3.4.2 Perancangan Tahap *Online* 16](#_Toc39072170)

[3.4.3 Perancangan Pengujian Akurasi Kesalahan Sistem 18](#_Toc39072171)

[3.4.4 Perancangan Pengujian Akurasi Kesalahan Sistem Pada Tiap Sub-Lokasi 20](#_Toc39072172)

[3.5 Implementasi 24](#_Toc39072173)

[3.6 Pengujian 24](#_Toc39072174)

[3.7 Kesimpulan dan Saran 25](#_Toc39072175)

[BAB 4 IMPLEMENTASI DAN PENGUJIAN 26](#_Toc39072176)

[4.1 Implementasi Tahap *Offline* 26](#_Toc39072177)

[4.2 Implementasi Tahap *Online* 29](#_Toc39072178)

[4.3 Implementasi Pengujian Akurasi Kesalahan Sistem 31](#_Toc39072179)

[4.3.1 Perhitungan Akurasi Kesalahan Sistem 33](#_Toc39072180)

[4.4 Implementasi Pengujian Akurasi Kesalahan Sistem Pada Tiap Sub Lokasi 34](#_Toc39072181)

[4.4.1 Perhitungan Akurasi Kesalahan Sistem Pada Tiap Sub Lokasi 36](#_Toc39072182)

[BAB 5 HASIL DAN PEMBAHASAN 38](#_Toc39072183)

[5.1 Hasil Implementasi Tahap *Offline* 38](#_Toc39072184)

[5.2 Hasil Implementasi Tahap *Online* 41](#_Toc39072185)

[5.3 Hasil Implementasi Pengujian Akurasi Kesalahan Sistem 45](#_Toc39072186)

[5.3.1 Hasil Perhitungan Akurasi Kesalahan Sistem 46](#_Toc39072187)

[5.4 Hasil Implementasi Pengujian Akurasi Kesalahan Sistem Pada Tiap Sub Lokasi 47](#_Toc39072188)

[5.4.1 Hasil perhitungan dan Analisa Akurasi Kesalahan Sistem Pada Tiap Sub Lokasi 49](#_Toc39072189)

[BAB 6 Penutup 54](#_Toc39072190)

[6.1 Kesimpulan 54](#_Toc39072191)

[6.2 Saran 54](#_Toc39072192)

[DAFTAR REFERENSI 55](#_Toc39072193)

[LAMPIRAN A PERSYARATAN FISIK DAN TATA LETAK 58](#_Toc39072194)

[A.1 Kertas 58](#_Toc39072195)

[A.2 Margin 58](#_Toc39072196)

[A.3 Jenis dan Ukuran Huruf 58](#_Toc39072197)

[A.4 Spasi 58](#_Toc39072198)

[A.5 Kepala Bab dan Subbab 58](#_Toc39072199)

[A.6 Nomor Halaman 59](#_Toc39072200)

[LAMPIRAN B PENGGUNAAN BAHASA 60](#_Toc39072201)

DAFTAR TABEL

[Tabel 2.1 Kajian Pustaka 6](#_Toc39072121)

[Tabel 3.1 Kebutuhan Komponen Sistem 12](#_Toc39072122)

[Tabel 3.2 Format Data Training 16](#_Toc39072123)

[Tabel 3.3 Format *File Log* 18](#_Toc39072124)

[Tabel 3.4 Format *file log* Pengujian Akurasi Kesalahan Sistem 20](#_Toc39072125)

[Tabel 3.5 Format *file log* pengujian akurasi kesalahan pada tiap sub lokasi 23](#_Toc39072126)

[Tabel 3.6 Tabel akurasi kesalahan tiap sub-lokasi dalam ruang 23](#_Toc39072127)

[Tabel 4.1 Daftar Perangkat Dan Fungsinya 26](#_Toc39072128)

[Tabel 4.2 *Pseudocode* *Reference* *Point* 27](#_Toc39072129)

[Tabel 4.3 *Pseudocode* server menerima data dari *Reference Point* 28](#_Toc39072130)

[Tabel 4.4 *Pseudocode reference point* mengirim data menuju server 29](#_Toc39072131)

[Tabel 4.5 *Pseudocode* server melakukan klasifikasi 30](#_Toc39072132)

[Tabel 4.6 Proses mengumpulkan hasil klasifikasi 31](#_Toc39072133)

[Tabel 4.7 *Pseudocode* server menghitung akurasi kesalahan sistem 33](#_Toc39072134)

[Tabel 4.8 Pseudocode server mengumpulkan data klasifikasi 34](#_Toc39072135)

[Tabel 4.9 Perhitungan akurasi kesalahan tiap sub lokasi 36](#_Toc39072136)

[Tabel 5.1 Hasil Implementasi Tahap *Offline* 38](#_Toc39072137)

[Tabel 5.2 Hasil Implementasi Tahap *Online* 41](#_Toc39072138)

[Tabel 5.3 Hasil pengambilan data pengujian 1 45](#_Toc39072139)

[Tabel 5.4 Hasil pengambilan data klasifikasi tiap sub lokasi 47](#_Toc39072140)

DAFTAR GAMBAR

[Gambar 2.1 BLE *channels* 8](#_Toc39071985)

[Gambar 2.2 Contoh data pembelajaran 9](#_Toc39071986)

[Gambar 3.1 Metodologi Penelitian 10](#_Toc39071987)

[Gambar 3.2 Denah Implementasi Sistem 13](#_Toc39071988)

[Gambar 3.3 Skema Implementasi Tahap *Offline* 14](#_Toc39071989)

[Gambar 3.4 Alur Implementasi Tahap *Offline* 15](#_Toc39071990)

[Gambar 3.5 Skema Implementasi Tahap *Online* 17](#_Toc39071991)

[Gambar 3.6 Alur Tahap *Online* 17](#_Toc39071992)

[Gambar 3.7 Alur Pengujian Akurasi Kesalahan Sistem 19](#_Toc39071993)

[Gambar 3.8 Pembagian Sub Lokasi 21](#_Toc39071994)

[Gambar 3.9 Alur Pengujian Akurasi Kesalahan Sub Lokasi 22](#_Toc39071995)

[Gambar 5.1 Menjalankan server 44](#_Toc39071996)

[Gambar 5.2 Server menampilkan lokasi *passive tag* pada Ruang 1 44](#_Toc39071997)

[Gambar 5.3 Server menampilkan lokasi *passive tag* pada lorong 44](#_Toc39071998)

[Gambar 5.4 Hasil Perhitungan Akurasi Kesalahan Sistem 46](#_Toc39071999)

[Gambar 5.5 Hasil Perhitungan akurasi sistem pada tiap sub lokasi 50](#_Toc39072000)

[Gambar 5.6 Grafik akurasi kesalahan pada tiap sub lokasi 50](#_Toc39072001)

[Gambar 5.7 Denah Sub Lokasi Beserta Akurasi Kesalahannya 51](#_Toc39072002)

[Gambar 5.8 Jangkauan Sinyal saat *passive tag* di Ruang 1 52](#_Toc39072003)

[Gambar 5.9 Jangkauan Sinyal saat *passive tag* di Lorong 52](#_Toc39072004)

DAFTAR LAMPIRAN

[LAMPIRAN A PERSYARATAN FISIK DAN TATA LETAK 35](#_Toc496081034)

[A.1 Kertas 35](#_Toc496081035)

[A.2 Margin 35](#_Toc496081036)

[A.3 Jenis dan Ukuran Huruf 35](#_Toc496081037)

[A.4 Spasi 35](#_Toc496081038)

[A.5 Kepala Bab dan Subbab 35](#_Toc496081039)

[A.6 Nomor Halaman 36](#_Toc496081040)

[LAMPIRAN B PENGGUNAAN BAHASA 37](#_Toc496081041)

# PENDAHULUAN

## Latar Belakang

*Localization* adalah suatu mekanisme untuk menemukan dan menentukan lokasi dari suatu objek. Secara umum, penentuan posisi atau lokasi dibagi menjadi dua, yakni *outdoor* dan *indoor localization*. Penentuan lokasi di luar ruangan atau *outdoor* menggunakan teknologi *Global Positioning System* (GPS). Sedangkan penentuan lokasi di dalam ruangan atau *indoor* tidak bisa menggunakan GPS karena pelemahan sinyal GPS saat memasuki gedung sehingga proses penentuan lokasi menjadi tidak memungkinkan. (Brena *et al.*, 2017). Oleh karena itu, dalam penentuan lokasi dalam ruangan atau gedung digunakan teknologi nirkabel seperti WiFi dan Bluetooth. (Zafari, Gkelias dan Leung, 2017).

*Indoor Localization s*aat ini dapat menggunakan 2 metode, yakni metode propagasi sinyal dan *fingerprinting*. Metode propagasi sinyal memperoleh koordinat dari objek berdasarkan jarak antara target dan perangkat yang berfungsi sebagai *reference points*. Kelemahan metode ini adalah rentan terhadap lingkungan yang kompleks (tembok, pintu, jendela, orang berjalan), sehingga menyebabkan gangguan sinyal yang mempengaruhi koordinat yang diperoleh. Akibatnya, koordinat yang diperoleh tidak sesuai dengan koordinat sebenarnya. Salah satu metode untuk mengatasi kelemahan metode propagasi sinyal pada struktur lingkungan yang kompleks adalah metode *fingerprinting*. Metode *fingerprinting* adalah teknik penentuan lokasi dengan mengklasifikasikan pola sinyal yang diperoleh berdasarkan *data training* yang telah didapat sebelumnya.(Subedi dan Pyun, 2017). Metode *fingerprinting* dibagi menjadi 2 tahap, yakni tahap *offline* dan tahap *online*. Tahap *offline* adalah tahap pembentukan *data training*, yakni data yang terdiri dari kumpulan pola sinyal yang diberi label sesuai dengan nama lokasi dimana pola sinyal tersebut diperoleh. *Data training* ini nantinya akan dipakai untuk melatih model yang digunakan untuk mengklasifikasikan pola sinyal. Tahap *online* adalah tahap penentuan lokasi dengan cara mengklasifikasikan pola sinyal yang diperoleh berdasarkan model yang telah dilatih dengan *data training* sebelumnya sehingga memperoleh hasil klasifikasi berupa nama lokasi. (Subedi dan Pyun, 2017). Keuntungan dari metode *fingerprinting* adalah dapat menghindari efek samping dari gangguan sinyal yang dapat mengakibatkan kesalahan klasifikasi. Keuntungan lainnya adalah tidak perlu mengetahui posisi dari *reference points* sehingga praktis untuk digunakan. (Jiang *et al.*, 2015)

Saat ini, teknologi yang paling banyak digunakan dengan metode *fingerprinting* adalah WiFi dan *Bluetooth Low Energy* (BLE). Penggunaan WiFi dengan metode *fingerprinting* menghasilkan akurasi penentuan lokasi mencapai 85,9%.(Jiang *et al.*, 2015). Sayangnya, durasi *advertisement* SSID dari Wifi yang lamban, yakni sekitar 100ms tiap *access point* menyebabkan satu periode scanning membutuhkan waktu beberapa detik. Hal ini tentunya dapat mengakibatkan kesalahan dalam penentuan lokasi saat perangkat bergerak. (Faragher dan Harle, 2015). Teknologi lain yang dapat digunakan untuk *Indoor Localization* adalah *Bluetoth Low Energy* (BLE). Menurut Faragher dan Harle (2015), *advertisement packet* dari BLE memiliki durasi lebih cepat dari WiFi, sehingga BLE dapat digunakan sebagai pengganti alternatif dari WiFi.Keunggulan lain dari BLE adalah ukuran perangkat yang kecil dibdaningkan dengan perangkat WiFi, sumber energi menggunakan baterai yang dapat bertahan berbulan-bulan bahkan bertahun-tahun, harganya murah, didesain untuk komunikasi “*machine-to-machine*” dan mudah untuk digunakan.

Penggunaan teknologi BLE dan metode *fingerprinting* saat ini menggunakan konsep *Device Based Localization* (DBL), yakni sebuah konsep dimana perangkat yang dilacak atau dicari lokasinya secara aktif melakukan *scanning* terhadap *reference points* sekaligus melakukan proses klasifikasi pola sinyal menjadi nama lokasi. (Zafari, Gkelias dan Leung, 2017). Konsep ini tidak dapat digunakan pada kondisi dimana objek yang dilacak tidak dibolehkan atau tidak memungkinkan membawa perangkat yang dapat melakukan pemindaian aktif (contoh perangkat: *smartphone*) seperti pada rumah sakit jiwa, penjara, dsb. Untuk itulah diperlukan konsep lain yang dapat mengatasi permasalahan tersebut.

Berdasarkan permasalahan di atas, pada penelitian ini penulis menawarkan solusi untuk mengatasi permasalahan pada konsep DBL, yakni dengan mengimplementasikan *indoor localization* menggunakan metode *fingerprinting* dengan teknologi *Bluetooth Low Energy* berbasis *Monitor Based Localization* (MBL). Konsep MBL adalah konsep dimana perangkat yang dilacak hanya memancarkan sinyal secara simultan, sedangkan komponen lain yang akan melakukan proses penentuan lokasi. Konsep MBL bekerja dengan menggunakan setidaknya 3 komponen. Komponen pertama sebagai perangkat yang dilacak, penulis menggunakan *passive tag* yang akan memancarkan sinyal bluetooth secara terus menerus. Komponen yang kedua adalah perangkat yang berperan sebagai *reference points* yang akan menangkap sinyal bluetooth yang dipancarkan oleh *passive* *tag* kemudian mengirimkan data RSSI-nya menuju server. Komponen ketiga adalah server yang akan menerima data RSSI dari *reference points* untuk diklasifikasikan menjadi lokasi ruangan berdasarkan *data training* yang telah dikumpulkan sebelumnya.

## Identifikasi Masalah

Permasalahan yang muncul karena menggunakan konsep DBL adalah tidak bisa diimplementasikan pada kondisi dimana objek yang akan ditentukan lokasinya tidak memungkinkan untuk membawa perangkat yang dapat melakukan klasifikasi pola sinyal menjadi lokasi contohnya seperti *smartphone*. Contoh kasus pada rumah sakit jiwa, dimana pasien tidak diperbolehkan membawa perangkat semacam *smartphone* atau pada penjara dimana para tahanan tidak diperbolehkan membawa peralatan elektronik. Berdasarkan permasalahan ini diperlukan suatu konsep yang dapat mengatasi kelemahan ini.

Salah satu konsep yang dapat digunakan adalah konsep *Monitor Based Localization*. Konsep ini bekerja dengan mengklasifikasikan pola sinyal yang diperoleh dari suatu *passive tag* menjadi nama lokasi. Untuk mengetahui apakah konsep ini layak diimplementasikan pada kehidupan nyata, maka perlu dilakukan penelitian untuk mengukur akurasi sistem *indoor localization* yang menggunakan konsep MBL. Untuk mengukur akurasinya, pada penelitian ini penulis akan menggunakan konsep MBL yang terdiri dari 3 komponen seperti yang dijelaskan di atas. Implementasi sistem akan dibagi menjadi 2 tahap, yakni tahap *offline* dan tahap *online*. Pada tahap *offline,* pola sinyal pada masing-masing lokasi atau ruangan akan direkam dan disimpan menjadi *data training* pada server. Mekanisme kerjanya adalah pertama, *passive tag* dinyalakan pada salah satu ruangan, kemudian *reference points* akan menangkap sinyal yang dipancarkan oleh *passive tag*. Selanjutnya, *reference points* akan mengirimkan RSSI dari *passive tag* menuju server. Kemudian pada server, data RSSI yang diterima dari *reference points* akan disimpan dan diberi label nama ruangan. Proses ini diulang sampai pola sinyal dari semua ruang selesai direkam, disimpan, dan diberi label nama ruangan. Tahap selanjutnya adalah tahap *online*. Pada tahap ini dilakukan proses penentuan lokasi berdasarkan *data training* telah dikumpulkan sebelumnya. Mekanisme kerja tahap *online* adalah pertama, *passive tag* dinyalakan pada salah satu ruang secara acak. Kemudian, *reference points* akan menangkap sinyal yang dipancarkan oleh *passive tag* dan mengirimkan data RSSI-nya menuju server. Pada sisi server, data RSSI yang dikirimkan *reference points* akan diklasifikasikan menjadi nama ruangan menggunakan algoritma KNN berdasarkan *data training* yang telah dikumpulkan sebelumnya. Sebagai catatan, algoritma KNN disini hanya digunakan sebagai *tools* untuk klasifikasi.

## Rumusan Masalah

1. Bagaimana implementasi penentuan lokasi dalam gedung menggunakan metode *fingerprinting* dengan Bluetooth Low Energy?
2. Bagaimana implementasi *Monitor Based Localization* dalam penentuan lokasi dalam gedung?
3. Bagaimana tingkat akurasi dari implementasi pelacakan lokasi dalam gedung menggunakan Bluetooth Low Energy?

## Tujuan

Tujuan dari dilakukannya penelitian ini adalah untuk merancang dan mengimplementasikan *indoor localization* mengunakan metode *fingerprinting* dengan teknologi *Bluetooth Low Energy* (BLE). Konsep penentuan lokasi yang digunakan adalah konsep *Monitor Based Localization* (MBL). Konsep MBL ini ialah terdapat suatu perangkat yang menentukan lokasi dari perangkat lain sehingga dapat digunakan pada kondisi seperti pada rumah sakit jiwa dan penjara.

## Manfaat

Manfaat dilakukannya penelitian ini adalah :

Sebagai sebuah solusi alternatif dalam penentuan lokasi dalam gedung pada kondisi seperti rumah sakit jiwa, penjara, dsb. Karena pada kondisi seperti contoh yang disebutkan diatas, tidak memungkinkan objek yang ditentukan lokasinya untuk membawa perangkat semacam *smartphone*

Manfaat lain penelitian ini adalah sebagai referensi bagi peneliti yang akan melakukan penelitian dengan tema *indoor localization*.

## Batasan Masalah

Berdasarkan latar belakang diatas didapatkan batasan masalah sebagai berikut :

Perangkat pelacakan berbasis *Bluetooth Low Energy* (BLE)

Hasil output pelacakan hanya berupa nama lokasi, bukan koordinat

Mekanisme yang digunakan adalah *Monitor Based Localization*

Perangkat yang digunakan pada pengguna yang dilacak adalah *passive tag*

## Sistematika Pembahasan

Sistematika susunan laporan penelitian ini adalah sebagai berikut :

**BAB I PENDAHULUAN**

Bab ini menjelaskan tentang latar belakang penelitian *indoor localization* beserta identifikasi masalah, rumusan masalah, tujuan dilakukannya penelitian, manfaat dari penelitian ini, dan sistematika pembahasan yang menerangkan tentang masing-masing bab pada skripsi ini.

**BAB II LDANASAN KEPUSTAKAAN**

Bab ini menjelaskan tentang teori-teori pemecahan masalah yang digunakan sebagai pendukung segala sesuatu yang berhubungan dengan topik penelitian ini. Pada bab ini juga menyajikan tentang beberapa penelitian sebelumnya tentang *indoor localization* yang digunakan sebagai acuan dalam penelitian ini.

**BAB III METODOLOGI**

Bab ini menjelaskan mengenai rancangan sistem dan juga alur yang akan menunjang keberhasilan penelitian ini dan agar dapat diimplementasikan di dalam sistem dengan mengacu pada teori-teori pendukung dan metode yang telah dijabarkan pada bab 2.

**BAB IV IMPLEMENTASI**

Pada bab ini akan menjelaskan secara teknis tentang implementasi dari penelitian ini. Pada bab ini juga akan dijelaskan teknis dan hasil dari pengujian sesuai dengan parameter dan skenario pengujian yang telah dirancang sebelumnya. Hasil implementasi dan pengujian akan dibahas dan dianalisa pada bab 5

**BAB V PEMBAHASAN**

Bab ini akan membahas dan menganalisa hasil dari implementasi dan pengujian sistem pada bab 4. Hasil analisa akan digunakan untuk membentuk kesimpulan pada bab 6.

**BAB VI PENUTUP**

Bab ini menjelaskan tentang kesimpulan yang diambil berdasarkan tahapan - tahapan yang sudah dilakukan mulai dari perancangan, implementasi, pengujian. Pada kesimpulan juga menjawab pertanyaan - pertanyaan pada rumusan masalah dan menyebutkan saran untuk penelitian selanjutnya.

# LANDASAN KEPUSTAKAAN

Pada Bab Landasan Kepustakaan ini terdapat kajian pustaka yang menjelaskan tentang penelitian sebelumnya yang memiliki hubungan dengan penelitian yang penulis lakukan. Dasar teori pada bab ini akan menjelaskan teori-teori yang digunakan dalam penelitian yang penulis lakukan.

## Kajian Pustaka

Terdapat beberapa penelitian yang telah dilakukan sebelumnya yang berhubungan dengan penelitian yang penulis lakukan. Pada Tabel 2.1 di bawah ini menjelaskan tentang penelitian yang telah dilakukan sebelumnya dan penelitian yang dilakukan oleh penulis.

Tabel 2.1 Kajian Pustaka

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| No. | Judul | Sitasi | Penelitian | Penelitian Penulis |
| 1. | Evolution of Indoor Positioning Technologies: A Survey | (Brena *et al.*, 2017) | *Survey* *Paper* mengenai berbagai teknologi, metode, dan algoritma yang digunakan untuk Sistem *Indoor Positioning/Localization* | Implementasi *Indoor Localization* Menggunakan Metode *Fingerprinting* Berjenis *Monitor Based Localization* (MBL) Dengan Teknologi *Bluetooth Low Energy* (BLE) |
| 2. | A Survey of Indoor Localization Systems and Technologies | (Zafari, Gkelias dan Leung, 2017) | *Survey Paper* mengenai berbagai teknologi, metode, dan algoritma yang digunakan untuk Sistem *Indoor Positioning/Localization* | Implementasi *Indoor Localization* Menggunakan Metode *Fingerprinting* Berjenis *Monitor Based Localization* (MBL) Dengan Teknologi *Bluetooth Low Energy* (BLE) |
| 3. | Indoor mobile localization based on Wi-Fi fingerprint's important access point | (Jiang *et al.*, 2015) | Implementasi *Indoor localization* menggunakan metode *Fingerprinting* dengan teknologi WiFi | Implementasi Indoor Localization menggunakan metode *Fingerprinting* dengan teknologi BLE |

**Tabel 2.1 Kajian Pustaka (Lanjutan)**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| No. | Judul | Sitasi | Penelitian | Penelitian Penulis |
| 4. | Practical Fingerprinting Localization for Indoor Positioning System by Using Beacons | (Subedi dan Pyun, 2017) | Implementasi *Indoor Localization* dengan metode *fingerprinting* menggunakan BLE. Mekanisme yang digunakan adalah *Device Based Localization* | Implementasi *Indoor Localization* dengan metode *fingerprinting* menggunakan BLE. Mekanisme yang digunakan adalah *Monitor Based Localization* |

Pada penelitian ini, penulis menggunakan *survey paper* yang ditulis oleh Ramon F. Brena, Juan Pablo García-Vázquez, Carlos E. Galván-Tejada, David Muñoz-Rodriguez, Cesar Vargas-Rosales, dan James Fangmeyer Jr (2017), “Evolution of Indoor Positioning Technologies: A Survey” sebagai acuan dasar dalam hal penentuan teknologi, metode, dan algoritma pada sistem *indoor localization* yang akan penulis lakukan. Pada jurnal ini dijelaskan mengenai beberapa aspek pada *indoor localization* seperti fitur, tantangan, dan peluang yang muncul. Pada jurnal ini juga disajikan secara komprehensif mengenai literatur tentang *indoor localization/positioning* yang bertujuan untuk memberikan perspektif tentang evolusi dalam teknologi penentuan lokasi/posisi dalam ruangan.

Jurnal ini menyebutkan beberapa metode yang digunakan dalam penentuan lokasi dalam ruangan seperti *Multilateration* dimana metode ini menggunakan pengukuran dari kombinasi jarak dari objek yang akan ditentukan posisinya berdasarkan beberapa perangkat *reference point*. Beberapa teknik yang dapat digunakan untuk memperoleh jarak antara objek dan *reference point* adalah *Time of Arrival* (ToA) yang menghitung jarak *transmitter* dan *receiver* menggunakan waktu tempuh sinyal, *Time of Difference Arrival* (TDoA) yang menggunakan perbedaan waktu tempuh antar *receiver*, *Angle of Arrival* (AoA) yang memanfaatkan sudut dari datangnya sinyal, dan *Received Signal Strength* (RSS) yang menggunakan kuat sinyal antara *transmitter* dan *receiver* untuk menentukan jarak.

Metode lain yang dapat digunakan adalah *fingerprinting*. Metode ini menentukan lokasi dari objek berdasarkan *data training* yang telah dikumpulkan dan dilatih sebelumnya. Algoritma yang sering dipakai dalam metode *fingerprinting* adalah algoritma K-Nearest Neighbour (KNN). Biasanya, algoritma KNN dipadukan dengan algoritma lain seperti *The Kalman Filter* untuk lebih memperhalus hasil dalam penentuan lokasi.

Terlepas dari metode yang digunakan, biasanya teknologi penentuan lokasi dalam ruangan menghadapi beberapa tantangan seperti *Signal Propagation*. Beberapa sistem *indoor localization* menggunakan teknik *Signal Propagation*, dimana setiap sinyal yang ditransmisikan melakukan propagasi, maka semakin lemah sinyal yang ditransmisikan karena semakin menjauh dari transmitter. Hal ini juga diperparah dengan adanya gangguan-gangguan yang semakin melemahkan sinyal tersebut sehingga semakin sulit dalam melakukan pengukuran untuk memperoleh lokasi dari objek.

Tantangan lain adalah dalam hal *Multipath Environment*. Tantangan yang muncul adalah apabila sinyal yang ditransmisikan bercampur dengan pantulannya sendiri sehingga menyebabkan teracak dan sulit untuk dikenali. Tantangan adalah dalam hal *Line of Sight*, yakni masalah yang muncul adalah apabila teknologi atau sistem penentuan lokasi mensyaratkan tidak ada halangan antara *transmitter* dan *receiver* atau yang biasa disebut *Line of Sight* (LOS). Maka, jika terdapat penghalang diantara *transmitter* dan *receiver* proses penentuan lokasi menjadi lebih susah untuk dilakukan. Tantangan selanjutnya adalah dalam hal *Synchronization*. Pada beberapa teknik yang digunakan dalam sistem *indoor localization/positioning* diperlukan akurasi yang tinggi dalam hal waktu, contohnya pada ToA dan TDoA.

Teknologi yang digunakan pada sistem *indoor localization/positioning* adalah *Radio Frequency Signals* (RF). Contoh teknologi yang menggunakan RF adalah Wi-Fi dan Bluetooth. Kemudian teknlogi lain adalah ‘cahaya’, yang dikategorikan menjadi 2 bagian, yakni ‘*visible light’* dan *‘infrared light’*. Selanjutnya adalah teknologi suara, baik yang ‘*audible’* maupun yang ultrasonic. Teknologi lain adalah Medan Magnet, baik medan magnet alami bumi maupun medan magnet buatan.

Pada jurnal ini juga disertakan perbandingan dari penggunaan berbagai macam metode dan teknologi. Pada jurnal ini dijelaskan secara detail hasil dari perbandingan tersebut, seperti teknologi apa yang digunakan, dan metode atau teknik yang digunakan, layout dari ruangan atau lokasi yang dipakai, cakupan sistem, biaya yang digunakan, hingga akurasi yang diperoleh sistem dalam penentuan lokasi/posisi.

## Sistem Pelacakan Dalam Gedung (Indoor Localization)

Sistem pelacakan lokasi dalam ruangan (*Indoor Localization*) adalah sebuah sistem atau layanan untuk penentuan lokasi seseorang atau benda menggunakan sebuah koordinat relatif pada sebuah ruangan atau gedung.(Chan dan Sohn, 2012). Secara umum, komponen dari sistem *indoor localization* terdiri dari beberapa *anchor node* yang dapat berfungsi sebagai pemancar sinyal atau dapat juga sebagai penangkap sinyal dari perangkat yang dilacak. Perangkat yang dilacak berfungsi sebagai perangkat yang akan dicari lokasi/posisi-nya sekaligus juga sebagai perangkat yang menginterpretasikan pola sinyal yang didapat menjadi nama lokasi atau koordinat. Pada beberapa kasus, terdapat komponen tambahan sebagai perangkat yang menginterpretasikan pola sinyal menjadi nama lokasi atau posisi.

Beberapa jenis teknologi sinyal yang dapat digunakan untuk *indoor* localization adalah WiFi, Bluetooth, RFID, Ultra Widebdan (UWB), ZigBee dan lain sebagainya. Jenis teknologi sinyal yang digunakan tergantung pada kebutuhan impelentasi. Kemudian, metode yang digunakan untuk interpretasi sinyal menjadi nama lokasi ada beberapa macam seperti : *Angle of Arrival* (AOA), *Time of Flight* (ToF), *Fingerprinting*, *Time Difference of Arrival* (TDoA), *Return Time of Flight* (RToF), *Phase of Arrival* (PoA). (Zafari, Gkelias dan Leung, 2017). Hasil dari interpretasi pola sinyal dapat berupa nama lokasi, koordinat, atau dapat juga berbentuk visual 2 dimensi bahkan 3 dimensi. (Li, Yang dan Zhou, 2008).

## Fingerprinting

*Fingerprinting* adalah sebuah metode untuk menginterpretasikan sinyal yang didapat dari beberapa *reference points* menjadi sebuah nama lokasi. Metode ini bekerja dengan mencocokkan pengukuran sinyal yang diperoleh dari beberapa *reference points* dengan data sinyal yang terdapat pada database. (Jiang *et al.*, 2015)

Secara umum, *Fingerprinting* bekerja dalam 2 tahap, yakni tahap *offline* dan tahap *online*. Tahap *offline* adalah tahap pengumpulan data pola sinyal. Pada tahap ini karakteristik sinyal pada masing-masing ruangan diukur dan disimpan pada database bersamaan dengan nama ruangan yang diukur. Data pola sinyal dan nama ruangan yang disimpan disebut dengan *reference points* (RPs). Tahap kedua adalah tahap *online*, yakni tahap pelacakan atau tahap klasifikasi. Pada tahap ini, data sinyal yang diperoleh dari *reference points* dicocokkan dengan *Reference Points* (RPs) dengan algoritma tertentu. *Reference Points* yang memiliki kecocokkan dengan pengukuran pada tahap online adalah hasil dari pelacakan. (Zafari, Gkelias dan Leung, 2017).

## Bluetooth Low Energy (BLE)

Bluetooth adalah teknologi komunikasi nirkabel yang menggunakan informasi yang tertanam secara digital pada sinyal frekuensi radio. Awalnya dimaksudkan untuk pertukaran data dalam jarak pendek, hal ini didefinisikan oleh stdanar IEEE 802.15.1. Tujuan utama dari teknologi ini adalah untuk memfasilitasi komunikasi antara perangkat bergerak dan perangkat diam atau dua perangkat seluler, untuk menghilangkan kabel dan konektor antar perangkat (misal, dalam penggunaan headphone nirkabel), dan untuk memfasilitasi sinkronisasi data antara perangkat pribadi. (Chatschik, 2001)

Teknologi Bluetooth telah dipertimbangkan untuk sistem posisi dalam ruangan sebagai pesaing Wi-Fi, khususnya sejak ditemukan *Bluetooth Low Energy* (BLE), karena *availability-*nya (didukung oleh sebagian besar smartphone modern), biaya rendah, dan mengkonsumsi daya yang sangat rendah, yang memungkinkan alat tetap bekerja menggunakan baterai selama beberapa bulan atau bahkan bertahun-tahun. (Faragher dan Harle, 2015).

BLE menggunakan 40 *channels*, masing-masing selebar 2 MHz, mencakup pita radio 2,4 GHz juga digunakan oleh WiFi (Faragher dan Harle, 2015). Gambar menjelaskan tentang channel yang digunakan BLE.



Gambar 2.1 BLE *channels*

Sumber : Faragher dan Harle, 2015

Protokol BLE menggunakan pesan berdurasi singkat untuk menghemat penggunaan baterai. (Heydon dan Hunn, 2012). Pesan ini bisa berupa data atau *advertisement*. Pesan yang lain adalah pesan *broadcast* yang digunakan untuk menemukan (*discovery*) perangkat BLE lain. Kekuatan sinyal yang berasal dari pesan *advertisement* pada BLEdapat digunakan pada *fingerprinting* untuk membentuk pola sinyal. (Faragher dan Harle, 2015)

## Algoritma k-nearest-neighbor (KNN)

Algoritma *k-nearest neighbor* (kNN) adalah sebuah metode untuk melakukan klasifikasi terhadap objek berdasarkan data pembelajaran yang jaraknya paling dekat dengan objek tersebut. Data pembelajaran terdiri dari kumpulan instance yang mana tiap instance tersusun dari kelas dan variabel. Pada Gambar 2.2 dibawah ini, merupakan contoh dari data pembelajaran.



Gambar 2.2 Contoh data pembelajaran

Untuk mengklasifikasikan sebuah instance baru, maka langkah pertama adalah dengan menghitung jarak instance baru dengan tiap instance pada data pembelajaran dengan menggunakan Persamaan 2.1 dibawah ini.

(2.1)

Dimana *xi* merupakan nilai pada variabel ke-*i* pada data pembelajaran dan *yi* merupakan variabel pada instance baru. Perhitungan jarak ini dilakukan pada instance baru yang akan diklasifikasikan terhadap seluruh instance pada data pembelajaran. Setelah diketahui jarak instance baru terhadap seluruh instance data pembelajaran, maka dipilih sebanyak *k* instance data pembelajaran terdekat dengan instance baru. Kemudian, dari *k* data yang diperoleh, dapat diklasifikasikan termasuk kelas manakah instance baru tersebut dengan melihat kelas mana yang paling banyak muncul.

# METODOLOGI PENELITIAN

Pada bab ini akan dijelaskan mengenai langkah-langkah apa saja yang akan dilakukan untuk menyelesaikan masalah pada penelitian ini. Langkah yang akan disusun untuk menyelesaikan masalah pada penelitian ini meliputi : Identifikasi masalah, studi literatur, analisis kebutuhan, perancangan sistem, implementasi, pengujian dan pengambilan kesimpulan dan saran.

Dibawah ini adalah susunan metodologi yang akan dilakukan dalam penelitian ini.



SELESAI

Gambar 3.1 Metodologi Penelitian

## Identifikasi Masalah

Identfikasi masalah merupakan tahapan untuk mengetahui detail permasalahan sesuai dengan topik penelitian yang diambil. Pada kegiatan ini, penulis melakukan identifikasi permasalahan dengan melakukan studi literatur. Tujuan dari identifikasi masalah adalah mengetahui detail permasalahan yang ada pada topik penelitian yang diambil sehingga menghasilkan kebutuhan dan solusi untuk mengatasi permasalahan tersebut.

Pada penelitian ini, penulis mengidentifikasi permasalahan pada penelitian dengan tema *indoor localization*. Penulis mencari permasalahan dengan mempertimbangkan penelitian yang sudah ada dengan kondisi saat ini. Tujuannya adalah untuk menemukan permasalahan pada *indoor localization* yang dapat diselesaikan secara komputasi serta sebagai acuan penulis untuk melakukan penelitian.

## Studi Literatur

Studi literatur merupakan kegiatan yang dilakukan untuk menentukan objek penelitian yang sesuai dengan topik yang diambil. Dalam pembahasan studi literatur penelitian ini, penulis melakukan studi literatur agar dapat mempelajari teori-teori pendukung tentang *indoor localization*. Tujuannya adalah memperoleh dasar acuan dalam melakukan penelitian ini serta mendapat solusi atas permasalahan yang berkaitan dengan penelitian tentang *indoor localization*.

Pada studi literatur ini, penulis mengkaji penelitian dengan tema *indoor localization*. Pertama, penulis mengkaji metode dan teknologi yang saat ini digunakan dalam *indoor localization*. Kajian ini berfungsi untuk mengetahui metode dan teknologi apa saja yang digunakan pada *indoor localization* serta mengetahui kelebihan dan kelemahan dari masing-masing metode dan teknologi yang digunakan. Hal ini dilakukan sebagai acuan dalam memutuskan metode dan teknologi apa yang akan digunakan agar tujuan penelitian dapat tercapai.

## Analisis Kebutuhan

Analisis kebutuhan memiliki tujuan untuk memahami kebutuhan dan fungsi dari sistem yang akan diimplementasikan. Analisis kebutuhan didasarkan pada hasil kajian pada studi literatur. Hasil dari analisis kebutuhan ini merupakan ldanasan untuk melakukan perancangan sistem.

Sistem pelacakan dalam gedung berbasis BLE menggunakan metode *fingerprinting* dibagi menjadi 2 tahap. Tahap pertama adalah tahap *offline*, yakni melakukan pengumpulan data pola sinyal tiap ruangan sehingga membentuk sebuah *data training*. Tahap kedua adalah tahap *online,* yakni penentuan lokasi. Dibawah ini akan dijelaskan mengenai kebutuhan dan perancangan dari sistem yang akan diimplementasikan.

Pada implementasi *indoor localization* ini dibutuhkan 3 komponen. Komponen pertama adalah perangkat *passive tag* yang berfungsi memancarkan sinyal bluetooth secara terus menerus. Komponen ini sekaligus menjadi komponen yang akan ditentukan lokasinya. Komponen kedua adalah *reference points* yang berfungsi sebagai penangkap sinyal bluetooth yang dipancarkan *passive tag* dan mengirimkan data RSSI-nya menuju server. *Reference points* juga mengirimkan MAC *address* mereka bersamaan dengan data RSSI dari *passive tag*. Agar *reference points* dapat mengirimkan dua data yang berbeda tipe secara bersamaan, maka digunakan format data JSON dalam pengiriman data menuju server. Komponen ketiga adalah server yang berfungsi sebagai penyimpan data pola sinyal yang diterima dari beberapa *reference points* (*data training*) dan juga sebagai perangkat yang memproses pola sinyal yang diperoleh menjadi nama lokasi.

Implementasi sistem *indoor localization* membutuhkan lokasi di dalam gedung. Di dalam gedung tersebut akan dipilih beberapa ruangan untuk digunakan sebagai implementasi sistem. Jumlah ruangan yang digunakan harus lebih dari 1, karena penelitian ini menghasilkan output berupa nama lokasi bukan koordinat. Pada penelitian ini, penulis menggunakan 3 ruangan untuk implementasi dikarenakan keterbatasan sumber daya perangkat yang digunakan.

Pada Tabel 3.1 dibawah ini adalah rangkuman dari komponen yang dibutuhkan dalam penelitian ini.

Tabel 3.1 Kebutuhan Komponen Sistem

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Komponen | Fungsi | Jumlah |
| *Passive Tag* | Perangkat yang akan ditentukan lokasinya. Perangkat ini memancarkan sinyal bluetooth secara terus-menerus | 1 buah |
| *Reference points* | Perangkat yang akan menangkap sinyal bluetooth yang dipancarkan *passive tag* dan mengirimkan data RSSI *passive tag* menuju server bersamaan dengan MAC *address* dari *reference points* tersebut menggunakan tipe data JSON | 5 buah |
| Server | Pada tahap *offline* metode *fingerprinting*, perangkat ini berfungsi menerima data JSON yang berisi data RSSI dari *passive tag* dan MAC *address* dari *reference points* yang mengirimnya. Kemudian data RSSI akan disimpan menjadi *data training.* Pada tahap *online*, perangkat ini berfungsi mengubah pola sinyal yang dikirim beberapa *reference points* menjadi nama lokasi. | 1 buah |

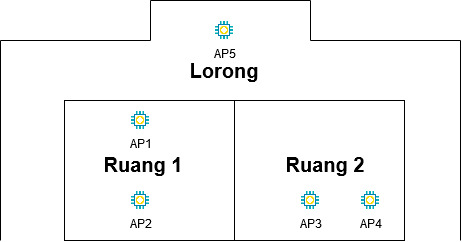
## Perancangan Sistem

Dalam tahap perancangan, peneliti melakukan perancangan yang meliputi alur sistem yang dibuat. Berdasarkan pada mekanisme kerja dari metode *fingerprinting*, maka sistem dirancang menjadi dua tahap. Tahap pertama adalah tahap pembuatan *data training*, tahap kedua adalah tahap penentuan lokasi.

Tahap pertama, disebut sebagai tahap *offline* adalah tahapan untuk membuat *data training*. Tahap ini berfungsi untuk merekam pola sinyal dari sinyal bluetooth yang dipancarkan *passive tag* pada masing-masing ruang. Pola sinyal yang diterima disimpan pada server dan diberi label nama ruangan dimana pola sinyal tersebut diukur.

Tahap kedua adalah tahap *online*, dimana pada tahap ini *passive tag* akan ditentukan lokasinya. Penentuan lokasi dari passive tag tersebut menggunakan algoritma KNN berdasarkan pada *data training* yang telah dibuat. Hasil dari penentuan lokasi berupa nama ruangan dimana *passive tag* tersebut berada.Sebagai tambahan, penentuan lokasi dilakukan secara *real-time* dan hasil dari penentuan lokasi akan dicatat pada sebuah *file log.*

Lokasi untuk implementasi dibagi menjadi 3. Lokasi pertama dan kedua berupa ruangan, sedangkan lokasi ketiga adalah lorong. Lokasi implementasi berada pada Gedung F lantai 9, Fakultas Ilmu Komputer, Universitas Brawijaya. *Reference points* akan ditempatkan pada ketiga lokasi tersebut. Adapun denah lokasi dan penempatan dari *reference points* (AP) tergambar pada Gambar dibawah ini.



Gambar 3.2 Denah Implementasi Sistem

Pada gambar diatas, *2 reference points* diletakkan pada Ruang 1 dan Ruang 2, sedangkan pada Lorong ditempatkan 1 buah *reference points*. Implementasi sistem nantinya berdasarkan dari denah lokasi yang telah ditentukan.

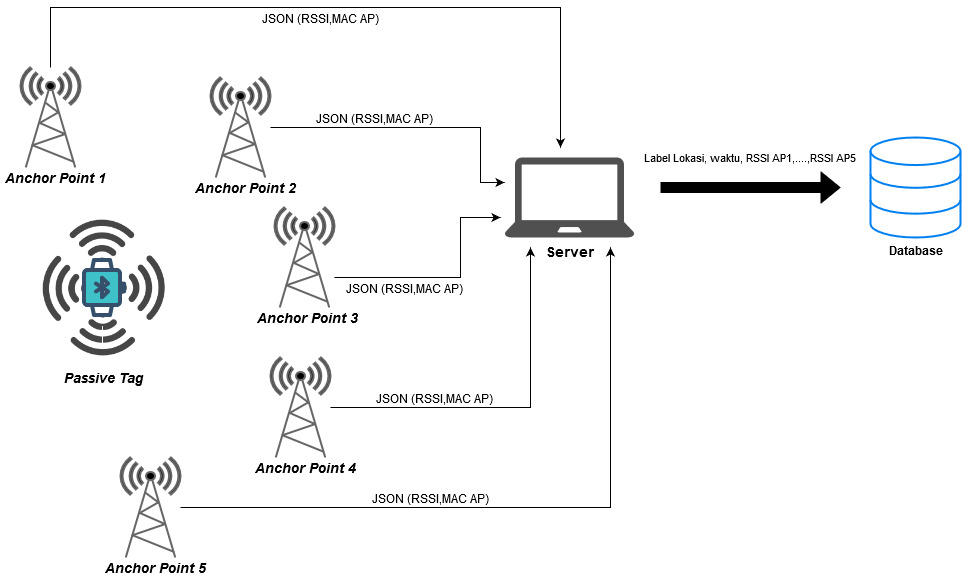
### Perancangan Tahap *Offline*

Pada tahap ini dilakukan pengumpulan pola sinyal bluetooth dari masing-masing lokasi sehingga membentuk suatu *data training*. *Data training* ini nantinya akan digunakan sebagai referensi pada saat penentuan lokasi. Pada sub bab ini akan dijelaskan mengenai perancangan skema dan alur dari implementasi tahap *offline*. Kemudian akan dijelaskan juga mengenai perancangan format *data training* yang akan digunakan.

#### Perancangan Skema dan Alur Tahap Offline

Pada sub bab ini akan dijelaskan skema dan alur dari tahap *offline*. Tahap *offline* dimulai dengan *Passive tag* yang sudah menyala dan akan memancarkan sinyal bluetooth. Beberapa *reference points* akan menangkap sinyal bluetooth yang dipancarkan *passive tag*, kemudian akan diukur RSSI dari *passive tag* berdasarkan kekuatan sinyal *passive tag* terhadap *reference points*. Selanjutnya, *reference points* akan mengirimkan data RSSI *passive tag* dan juga MAC *address* dari *reference points* menuju server. Untuk bisa mengirim 2 tipe data yang berbeda secara bersamaan, digunakan tipe data JSON. Data JSON yang dikirim oleh beberapa *reference points* akan diterima oleh server. Oleh server data JSON dari beberapa *reference points* akan dikumpulkan. Data RSSI pada data JSON tadi akan diurutkan berdasarkan urutan *reference points,* kemudian disimpan dengan memberi label nama lokasi dan waktu ke database.

Pada Gambar 4.1 dibawah ini merupakan skema implementasi tahap *offline*



Gambar 3.3 Skema Implementasi Tahap *Offline*

Kemudian untuk alur pengambilan pola sinyal pada masing-masing lokasi tergambar pada diagram alir dibawah ini.



Gambar 3.4 Alur Implementasi Tahap *Offline*

Pertama, pada lokasi ke-1 *passive tag* dinyalakan. Pada tahap ini *passive tag* akan dinyalakan selama ± 3 menit

Kemudian, *reference points* menangkap sinyal bluetooth yang dipancarkan oleh *passive tag*

Selanjutnya, *reference points* akan mengirimkan data RSSI dari *passive tag* dan MAC *address* *reference points* menuju server dalam format data JSON

Server menerima data JSON yang dikirim *reference points* dan menuliskan RSSI *passive tag* pada file csv sesuai urutan dari *reference points* (format urutan pada Tabel 4.2). Label nama lokasi dan waktu juga dituliskan bersamaan dengan penulisan RSSI.

Langkah terakhir, *passive tag* dimatikan sebelum pindah ke lokasi berikutnya. Hal ini untuk menghindari kesalahan penulisan RSSI pada saat berpindah lokasi

Langkah 1-5 diulang sampai ketiga ruangan selesai direkam pola sinyal-nya.

#### Perancangan Format Data Training

Pada bagian ini, akan dijelaskan format dari *data training* yang akan dibuat. *Data training* yang dibuat terdiri dari :

Label nama lokasi

Label waktu pengambilan pola sinyal dalam format HH:MM:SS

RSSI dari *passive tag* terhadap *reference points* (*RPs*)

Tabel 4.2 dibawah ini merupakan format dari *data training* yang akan dibuat.

Tabel 3.2 Format Data Training

|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Nama Ruangan | Waktu | RSSI RPs 1 | RSSI RPs 2 | RSSI AP 3 | RSSI RPs 4 | RSSI RPs 5 |
| Ruang 1 |  |  |  |  |  |  |
| ..... |  |  |  |  |  |  |
| Ruang 2 |  |  |  |  |  |  |
| ..... |  |  |  |  |  |  |
| Lorong |  |  |  |  |  |  |

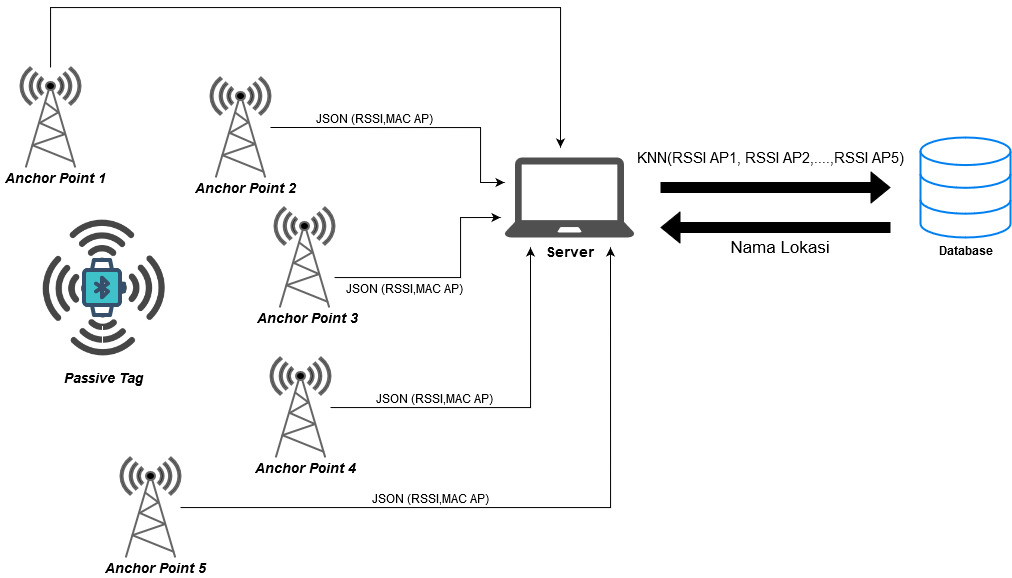
Data training ini nantinya akan disimpan dalam sebuah file dengan ekstensi (.csv) pada server. Format csv digunakan untuk memudahkan dalam menggunakan *data training* pada saat proses penentuan lokasi.

### Perancangan Tahap *Online*

Pada tahap *online*, dilakukan mekanisme penentuan lokasi berdasarkan *data training* yang telah dibuat. Perancangan tahap *online* dibagi menjadi beberapa bagian. Bagian pertama adalah perancangan skema tahap *online*, yang akan menjelaskan tentang mekanisme penentuan lokasi dari perangkat *passive tag*. Bagian kedua adalah perancangan alur implementasi tahap *online*.

#### Perancangan Skema dan Alur Tahap Online

Pada bagian ini akan dijelaskan mengenai gambaran implementasi dari tahap *online*. Pertama, passive tag akan dinyalakan pada salah satu lokasi. Untuk memudahkan, lokasi pertama yang digunakan adalah Ruang 1. Kemudian *reference points* akan menangkap sinyal yang dipancarkan oleh *passive tag* dan mengirimkan data RSSI beserta MAC *address* dari *reference points* menuju server. Oleh server, data yang diterima dari beberapa *reference points* akan ditentukan lokasi nya berdasarkan *data training* menggunakan algoritma KNN. Nama lokasi yang telah ditentukan akan ditampilkan oleh server. Pada Gambar dibawah ini, merupakan skema dari



Gambar 3.5 Skema Implementasi Tahap *Online*

Kemudian untuk alur dari implementasi tahap online tergambar pada Gambar 3.6 dibawah ini.



Gambar 3.6 Alur Tahap *Online*

Pertama, *passive tag* dinyalakan pada salah satu lokasi

Saat *passive tag* dinyalakan, *reference points* akan secara otomatis menangkap sinyal bluetooth yang dipancarkan *passive tag*

Kemudian *reference points* akan mengirimkan RSSI dari *passive tag* dan MAC *address* dari *reference points* menuju server

Server menerima data yang dikirimkan *reference points* kemudian mengklasifikasikan nama lokasi dari pola sinyal yang dikirimkan oleh beberapa *reference points* dengan menggunakan algoritma KNN.

Hasil klasifikasi akan ditampilkan pada layar monitor dan akan dicatat oleh server pada sebuah file log.

#### Perancangan Format File Log Tahap Online

Pada sub bab ini akan dijelaskan format yang digunakan pada *file log* tahap *online. File* ini nantinya akan disimpan pada server dengan format csv. *File log* yang akan dibuat akan terdiri dari :

Nama lokasi hasil klasifikasi

Waktu penentuan lokasi (klasifikasi) dengan format HH:MM:SS

Pada Tabel dibawah ini merupakan format dari *file log* yang akan digunakan.

Tabel 3.3 Format *File Log*

|  |  |
| --- | --- |
| Hasil klasifikasi (lokasi) | Waktu |
| Ruang 1 | 00:00:00 |
| Ruang 1 | 00:00:01 |
| ...... | ...... |
| Ruang 2 | 00:03:00 |

### Perancangan Pengujian Akurasi Kesalahan Sistem

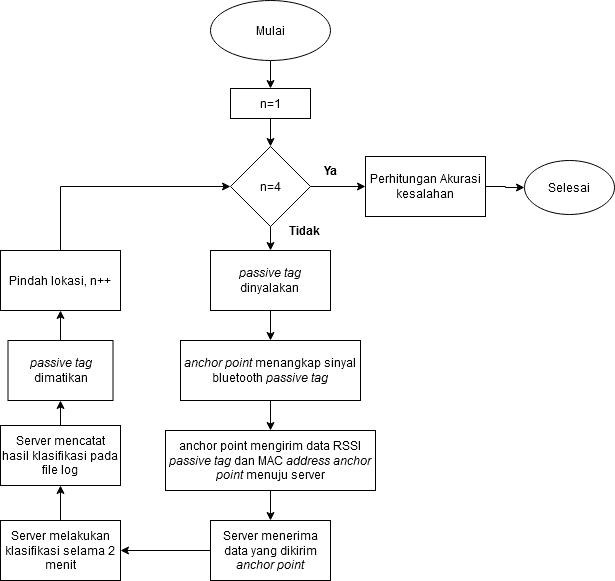
Pada sub bab ini akan dijelaskan mengenai pengujian untuk memperoleh akurasi kesalahan dalam penentuan lokasi secara umum. Pada pengujian ini digunakan persamaan dibawah ini untuk menghitung akurasi kesalahan pada penentuan lokasi

(3.1)

Hasil perhitungan diatas digunakan untuk menunjukkan akurasi dari sistem penentuan lokasi yang diimplementasikan. Rumus diatas juga digunakan pada pengujian untuk menghitung akurasi kesalahan tiap sub-lokasi dalam ruang

#### Alur Pengujian Akurasi Kesalahan Sistem

Pada sub bab ini akan dijelaskan alur dari pelaksanaan pengujian untuk memperoleh akurasi kesalahan penentuan lokasi secara umum. Alur pengujian ini tergambar pada Gambar dibawah ini.



Gambar 3.7 Alur Pengujian Akurasi Kesalahan Sistem

Pada ruang ke-n, *passive tag* dinyalakan

*Reference points* akan menangkap sinyal bluetooth dari *passive tag*

*Reference points* akan mengirim RSSI dari *passive tag* dan MAC *address reference points* menuju server menggunakan format data JSON

Server menerima data yang dikirim *reference points*

Server melakukan klasifikasi selama ±2 menit dan mencatat hasil klasifikasi pada *file log*

*Passive tag* dimatikan

Proses noomor 1-6 diulang sampai semua lokasi selesai dilakukan pengambilan data.

Setelah hasil klasifikasi selesai diambil pada semua lokasi, langkah selanjutnya adalah menghitung akurasi kesalahan dengan menggunakan persamaan 3.1. Persamaan ini akan diimplementasikan pada sebuah kode sumber yang akan menghitung secara otomatis berdasarkan data pada *file log* yang telah dikumpulkan.

#### Format File Log Pengujian Akurasi Kesalahan Sistem

Pada sub bab ini akan dijelaskan mengenai format pada *file log* yang akan digunakan untuk perhitungan akurasi kesalahan dalam penentuan lokasi. *File log* ini terdiri dari :

Hasil klasifikasi (nama lokasi)

Waktu klasifikasi (HH:MM:SS)

Nama lokasi sebenarnya

Kecocokan, maksudnya adalah apabila hasil klasifikasi sama dengan lokasi sebenarnya, maka hasil pencocokan = cocok (match). Sebaliknya, jika hasil klasifikasi tidak sama dengan lokasi sebenarnya, maka hasil kecocokan = tidak cocok (mismatch)

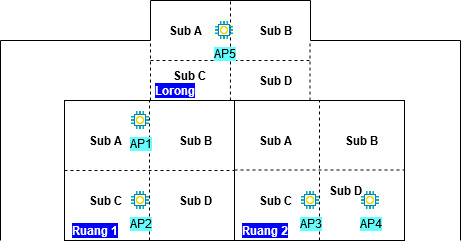
Tabel dibawah ini merupakan format dalam *file log* untuk pengujian ini.

Tabel 3.4 Format *file log* Pengujian Akurasi Kesalahan Sistem

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Hasil klasifikasi | Waktu | Lokasi sebenarnya | Kecocokan |
| Ruang 1 | 00:00:01 | Ruang 1 | Match |
| Lorong | 00:00:02 | Ruang 1 | Mismatch |
| Ruang 1 | 00:00:03 | Ruang 1 | Match |

### Perancangan Pengujian Akurasi Kesalahan Sistem Pada Tiap Sub-Lokasi

Pada sub bab ini akan dijelaskan secara detail mengenai implementasi dari pengujian akurasi kesalahan tiap sub lokasi pada ruangan. Tujuannya adalah untuk mengetahui pada sub lokasi mana pada ruangan yang memiliki tingkat akurasi kesalahan yang tinggi, sehingga nantinya dapat dijadikan objek permasalahan pada penelitian mendatang. Pada tiap lokasi implementasi akan dibagi menjadi 4 sub lokasi seperti Gambar 3.8 dibawah ini.



Gambar 3.8 Pembagian Sub Lokasi

Sub bab ini terdiri dari 2 bagian, bagian pertama untuk menjelaskan alur dari pengujian dan bagian kedua adalah format pada file log yang digunakan untuk mencatat hasil klasifikasi pada pengujian ini. *File log* ini nantinya akan diproses untuk mengetahui akurasi tiap sub lokasi pada suatu ruangan.

#### Alur Pengujian Akurasi Kesalahan Tiap Sub-Lokasi

Pada sub bab ini akan dijelaskan mengenai alur dari pengujian untuk menghitung akurasi kesalahan pada tiap sub lokasi dalam ruangan. Pada Gambar 3.9 dibawah merupakan alur dari pengujian yang akan dilakukan.



Gambar 3.9 Alur Pengujian Akurasi Kesalahan Sub Lokasi

Variabel n mewakili ruangan dan variabel x mewakili sub lokasi

Pada ruang ke-n dan sub lokasi ke-x *passive tag* dinyalakan

*Reference points* akan menangkap sinyal bluetooth dari *passive tag*

*Reference points* akan mengirim RSSI dari *passive tag* dan MAC *address reference points* menuju server menggunakan format data JSON

Server menerima data yang dikirim *reference points*

Server melakukan klasifikasi selama ±25 detik pada sub lokasi x dan mencatat hasil klasifikasi pada *file log*

*Passive tag* dimatikan

Apabila x bukan sub lokasi terakhir maka pindah pada sub lokasi lain.

Apabila x adalah sub lokasi terakhir, maka pindah lokasi

Proses pada nomor 2-9 diulang sampai semua sub lokasi pada masing-masing ruangan tercatat hasil klasifikasinya pada *file log*

#### Format File Log Pengujian Akurasi Kesalahan Tiap Sub-Lokasi

Pada bagian ini akan dijelaskan format dari *file log* yang digunakan pada pengujian ini. *File log* yang digunakan terdiri dari :

Hasil klasifikasi

Waktu klasifikasi (HH:MM:SS)

Nama Ruangan sebenarnya

Sub lokasi pada ruangan

Kecocokan, maksudnya adalah apabila hasil klasifikasi sama dengan lokasi sebenarnya, maka hasil pencocokan = cocok (match). Sebaliknya, jika hasil klasifikasi tidak sama dengan lokasi sebenarnya, maka hasil kecocokan = tidak cocok (mismatch)

Tabel dibawah ini menunjukkan format dari *file log* yang digunakan.

Tabel 3.5 Format *file log* pengujian akurasi kesalahan pada tiap sub lokasi

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Hasil klasifikasi | Waktu | Lokasi sebenarnya | Sub lokasi | Kecocokan |
| Ruang 1 | 00:00:01 | Ruang 1 | A | Match |
| Lorong | 00:00:02 | Ruang 1 | B | Mismatch |
| Ruang 1 | 00:00:03 | Ruang 1 | C | Match |
| Ruang 1 | 00:00:03 | Ruang 1 | D | Match |

Setelah pengumpulan data pada *file log* selesai dikumpulkan, langkah selanjutnya adalah menghitung akurasi kesalahan pada tiap lokasi sehingga diketahui pada sub lokasi mana di suatu ruangan yang memiliki tingkat akurasi kesalahan paling tinggi. Pada Tabel 3.6 dibawah ini merupakan format untuk hasil perhitungan akurasi kesalahan pada tiap sub lokasi.

Tabel 3.6 Tabel akurasi kesalahan tiap sub-lokasi dalam ruang

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| No | Ruang | Sub-Lokasi | Akurasi kesalahan |
| 1 | Ruang 1 | Sub Lokasi A |  |
| Sub Lokasi B |  |
| Sub Lokasi C |  |
| Sub Lokasi D |  |
| 2 | Ruang 2 | Sub Lokasi A |  |
| Sub Lokasi B |  |
| Sub Lokasi C |  |
| Sub Lokasi D |  |
| 3 | Lorong | Sub Lokasi A |  |
| Sub Lokasi B |  |
| Sub Lokasi C |  |
| Sub Lokasi D |  |

Pada Tabel 3.6 disajikan data berupa nama ruang, sub lokasi dan akurasi kesalahan. Tiap-tiap ruang yang digunakan untuk implementasi akan dibagi menjadi 4 bagian, kemudian akurasi kesalahannya dihitung menggunakan Persamaan 3.1.

## Implementasi

Tahapan implementasi merupakan kegiatan pengimplementasian sistem yang telah dirancang dan disusun sebelumnya. Implementasi dilakukan dengan mengunakan perangkat-perangkat yang telah disebutkan sebelumnya pada analisis kebutuhan. Implementasi akan dibagi menjadi 2 tahap, tahap *offline* dan *online.* Pada tahap implementasi, seluruh perangkat yang digunakan akan diberikan kode sumber untuk dieksekusi. Kemudian perangkat *reference points* akan diletakkan pada masing-masing ruang. Jumlah perangkat *reference points* yang digunakan sebanyak 5 perangkat karena keterbatasan jumlah perangkat. Dengan jumlah sekian, maka pada 2 ruangan terdapat masing-masing 2 perangkat *reference points* dan 1 ruangan diletakkan 1 perangkat *reference points.*

Pada sisi server diberikan kode sumber untuk mengeksekusi perintah sesuai dengan perancangan yang telah dibuat. Pada penelitian ini penulis menggunakan bahasa pemrograman python untuk implementasi kode sumber pada server. Setelah instalasi pyhton, langkah selanjutnya adalah menginstall *library* yang dibutuhkan agar server dapat berjalan sesuai dengan fungsinya. Pada penelitian ini penulis menggunakan beberapa *library*. Salah satu *library* yang penting adalah *scikit learn*. *Library* ini berfungsi untuk mengolah berbagai data yang dibutuhkan pada penelitian ini seperti membuat *data training*, klasifikasi lokasi berdasarkan *data training*, dan menghitung hasil akurasi pengujian.

## Pengujian

Pada tahap ini, sistem telah berhasil dirancang lalu penulis akan melakukan pengujian pada sistem yang dibangun. Pengujian dilakukan untuk mengetahui bahwa sistem telah dapat berjalan sesuai dengan spesifikasi, kebutuhan, dan tujuannya. Pengujian ini dibagi menjadi 2 tahap, tahap pertama adalah pengujian untuk memperoleh akurasi kesalahan penentuan lokasi secara umum. Kedua, adalah pengujian untuk memperoleh akurasi kesalahan pada tiap sub-lokasi pada masing-masing lokasi implementasi. Implementasi pengujian dilakukan pada kondisi lingkungan yang sebenarnya untuk mengetahui kinerja dari sistem apabila diimplementasikan pada kondisi sebenarnya.

## Kesimpulan dan Saran

Kesimpulan merupakan hasil akhir dari setiap langkah-langkah yang dilewati pada penelitian ini yang akan menjawab rumusan masalah yang telah disebutkan terlebih dahulu pada awal penelitian. Penulisan saran dibutuhkan untuk mengoreksi kesalahan-kesalahan yang ada pada penelitian ini. Diharapakan dengan adanya penulisan saran, peneliti yang akan melakukan implementasi dengan topik yang sama di masa yang akan datang dapat memperbaiki kesalahan yang ada pada penelitian ini.

# IMPLEMENTASI DAN PENGUJIAN

Pada bab 4 berisi tentang penjelasan mengenai teknis implementasi dan pengujian sistem berdasarkan perancangan dari bab 3.4. Pada bab ini juga akan ditampilkan hasil dari implementasi dan pengujian. Bab ini dibagi menjadi 4 bagian, pertama akan menjelaskan mengenai implementasi tahap *Offline*, kedua akan menjelaskan mengenai implementasi tahap *Online*, ketiga akan menjelaskan mengenai implementasi pengujian akurasi kesalahan sistem, dan keempat akan menjelaskan mengenai pengujian akurasi kesalahan sistem pada tiap sub lokasi ruangan.

Pada tahap implementasi, perangkat yang digunakan untuk memenuhi kebutuhan komponen adalah sebagai berikut.

Tabel 4.1 Daftar Perangkat Dan Fungsinya

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| No. | Nama Perangkat | Fungsi | Keterangan |
| 1. | iTAG | *Passive Tag* | Perangkat iTAG memiliki fitur untuk memancarkan sinyal bluetooth secara terus menerus, sehingga dapat digunakan sebagai *passive tag*. |
| 2. | ESP32 | *Reference Point* | Perangkat ESP32 memiliki fitur BLE dan WiFi. Fitur BLE digunakan untuk menangkap sinyal dari *passive tag*. Fitur WiFi digunakan untuk mengirim data RSSI menuju server |
| 3. | Laptop | *Server* | Proses penulisan *data training* hingga proses klasifikasi dilakukan pada server. |

## Implementasi Tahap *Offline*

Tahap *Offline* diperlukan untuk membentuk *data training*. *Data training* ini nantinya akan digunakan pada tahap *online* untuk klasifikasi nama lokasi sebagaimana pada rancangan tahap *online*. Tahap *Offline* dimulai dengan dengan menyalakan *passive tag* yang memancarkan sinyal bluetooth secara terus-menerus. Kemudian beberapa *reference points* akan menangkap sinyal dari *passive tag* dan mengirimkan data RSSI *passive tag* dan MAC *address reference points* menuju server dengan menggunakan format JSON. Pada *pseudocode* dibawah ini menjelaskan tentang cara kerja dari *reference points*.

Tabel 4.2 *Pseudocode* *Reference* *Point*

|  |
| --- |
| KAMUS DATA  Address : String // MAC *address passive tag*  RSSI : integer // Untuk menyimpan rssi *passive tag*  MAC : String // Untuk menyimpan MAC *address* ESP32  json : JSON // Untuk menyimpan rssi *passive tag* dan MAC  *Address* ESP32 |
| BEGIN  Mulai pemindaian  IF hasil\_pemindaian == Address  Stop pemindaian  RSSI ← get\_passive\_tag\_rssi  MAC ← get\_ESP32\_MAC\_address  json ← mac : MAC, rssi : RSSI  Send json to Server  END |

Mekanisme dari cara kerja *reference points* berdasarkan *pseudocode* di atas adalah pertama *reference points* akan mencari *passive tag* berdasarkan dari MAC *address passive* tag, kemudian setelah perangkat ditemukan, *reference points* akan menyimpan data RSSI pada variabel dengan nama RSSI. Setelah itu, *reference points* akan membuat variabel dengan format JSON. Pada variabel JSON tersebut diberi nilai dengan menggunakan variabel RSSI milik *passive tag* dan nilai dari MAC *address reference points* dengan format

{

“mac” = MAC;

“rssi” = RSSI;

}

Apabila *passive tag* tidak terdeteksi atau nilai RSSI kurang dari -120dBm, maka nilai RSSI yang dikirim ke server akan default bernilai -120dBm. Hal ini dilakukan agar nilai RSSI yang terekam dalam *data training* menjadi teratur dan memudahkan dalam proses klasifikasi pada tahap *online.* Proses selanjutnya setelah perangkat *references points* mengirim data RSSI *passive tag* dan MAC *address* dari *reference points* adalah server menerima data JSON yang dikirim oleh perangkat *reference points*. Data JSON tersebut kemudian akan diproses dan disimpan pada sebuah file dengan format csv dengan format seperti pada perancangan sub bab 3.4.1.2. Pada *pseudocode* dibawah ini akan dijelaskan mengenai proses server menerima data JSON dan menuliskannya pada sebuah file.

Tabel 4.3 *Pseudocode* server menerima data dari *Reference Point*

|  |
| --- |
| KAMUS DATA  mac1, mac2, mac3, mac4, mac5, : String // MAC *address reference point*  rssi : array // Untuk menyimpan rssi *passive* *tag* yang dikirim  dari masing-masing *reference* *point*  data : JSON // Untuk menyimpan data yang dikirim *reference*  *point*  waktu : time // Mewakili waktu saat data pola sinyal diperoleh |
| BEGIN  WHILE (incoming\_connection) DO  IF data[‘mac’] == mac1  rssi[0] ← data[‘rssi’]  ELSE IF data[‘mac’] == mac2  rssi[1] ← data[‘rssi’]  ELSE IF data[‘mac’] == mac3  rssi[2] ← data[‘rssi’]  ELSE IF data[‘mac’] == mac4  rssi[3] ← data[‘rssi’]  ELSE  rssi[4] ← data[‘rssi’]  IF there is ‘None’ in rssi  PRINT “waiting another RSSI”  ELSE  IF all value in ‘rssi’ == -120  PRINT “All RSSI value -120”  ELSE  Write in file rssi\_collected.csv→ “nama lokasi”, waktu, rssi[0], rssi[1],  rssi[2], rssi[3], rssi[4]  PRINT “1 row inserted”  END |

Mekanisme kerja server berdasarkan *pseudocode* di atas adalah pertama deklarasi 5 variabel dengan nama mac1, mac2, mac3, mac4, dan mac5 untuk menyimpan nilai MAC *address* dari semua *reference point*. Kemudian server akan menyimpan data JSON yang dikirim *reference points* pada sebuah variabel dengan nama ‘data’. Selanjutnya pada variabel ‘data’ dilakukan pengecekan apakah mengdanung data MAC *address* dari mac1, mac2, mac3, mac4, atau mac5. Apabila mengdanung salah satu MAC *address* dari salah satu variabel mac diatas, maka nilai RSSI pada variabel ‘data’ akan disimpan pada variabel array bernama rssi[n], dengan n adalah urutan dari *reference point*. Proses ini kemudian akan berlangsung sampai semua variabel array ‘rssi[]’ terisi dengan data RSSI yang dikirim dari tiap *reference points*. Apabila pada variabel array ‘rssi[]’ masih terdapat anggota dengan nilai “None”, maka server akan menampilkan tulisan “waiting another RSSI”, jika tidak ada yang bernilai “None”, maka selanjutnya server mengecek apakah variabel array ‘rssi[]’ semua anggotanya bernilai -120, jika iya, maka server akan menampilkan tulisan “All RSSI value -120”, jika tidak maka server akan menuliskan hasil pengumpulan rssi pada file dengan format “nama lokasi”, waktu, rssi 1, rssi 2, rssi 3, rssi 4, rssi 5. Kemudian server akan menampilkan tulisan “1 row inserted”. Proses ini diulang sampai semua ruangan berhasil direkam data pola sinyalnya.

## Implementasi Tahap *Online*

Setelah *data training* berhasil diperoleh pada tahap *offline*, tahap selanjutnya adalah melakukan implementasi tahap *online* atau tahap untuk penentuan lokasi. Tahap ini berfokus pada penentuan lokasi pada *passive tag* sesuai dengan rancangan pada bab 3. Tahap *online* dimulai dengan menyalakan *passive tag* pada sembarang lokasi. Kemudian *reference points* akan menangkap sinyal dari *passive tag* dan mengirimkannya pada server beserta MAC *address* dari *reference point*. Mekanisme kerja pengiriman data RSSI dari *reference point* menuju server pada tahap *online* sama dengan pada tahap *offline*. Pada *pseudocode* di bawah ini akan menjelaskan mekanisme pengiriman data RSSI dari *reference point* menuju server.

Tabel 4.4 *Pseudocode reference point* mengirim data menuju server

|  |
| --- |
| KAMUS DATA  Address : String // MAC *address passive tag*  RSSI : integer // Untuk menyimpan rssi *passive tag*  MAC : String // Untuk menyimpan MAC *address* ESP32  json : JSON // Untuk menyimpan rssi *passive tag* dan MAC  *Address* ESP32 |
| BEGIN  Mulai pemindaian  IF hasil\_pemindaian == Address  Stop pemindaian  RSSI ← get\_passive\_tag\_rssi  MAC ← get\_ESP32\_MAC\_address  json ← mac : MAC, rssi : RSSI  Send json to Server  END |

Mekanisme dari cara kerja *reference points* berdasarkan *pseudocode* di atas adalah pertama *reference points* akan mencari *passive tag* berdasarkan dari MAC *address passive* tag, kemudian setelah perangkat ditemukan, *reference points* akan menyimpan data RSSI pada variabel dengan nama RSSI. Setelah itu, *reference points* akan membuat variabel dengan format JSON. Pada variabel JSON tersebut diberi nilai dengan menggunakan variabel RSSI milik *passive tag* dan nilai dari MAC *address reference points* dengan format

{

“mac” = MAC;

“rssi” = RSSI;

}

Apabila *passive tag* tidak terdeteksi atau nilai RSSI kurang dari -120dBm, maka nilai RSSI yang dikirim ke server akan default bernilai -120dBm. Selanjutnya, server akan menerima data JSON yang dikirim oleh *reference point* dan melakukan klasifikasi untuk penentuan lokasi dari *passive tag*. Pada *pseudocode* dibawah ini akan menjelaskan mekanisme kerja dari server pada tahap *online* ini.

Tabel 4.5 *Pseudocode* server melakukan klasifikasi

|  |
| --- |
| KAMUS DATA  mac1, mac2, mac3, mac4, mac5, : String // MAC *address reference*  *point*  rssi : array // Untuk menyimpan rssi *passive* *tag* yang dikirim  dari masing-masing *reference* *point*  data : JSON // Untuk menyimpan data yang dikirim *reference*  *point*  waktu : time // Mewakili waktu saat server melakukan klasifikasi  ds : array // Untuk menyimpan kumpulan nilai rssi yang akan  diklasifikasikan  dt : array // Untuk menyimpan nilai data training  predictions : String // Untuk menyimpan hasil prediksi/klasifikasi |
| BEGIN  WHILE (incoming\_connection) DO  IF data[‘mac’] == mac1  rssi[0] ← data[‘rssi’]  ELSE IF data[‘mac’] == mac2  rssi[1] ← data[‘rssi’]  ELSE IF data[‘mac’] == mac3  rssi[2] ← data[‘rssi’]  ELSE IF data[‘mac’] == mac4  rssi[3] ← data[‘rssi’]  ELSE  rssi[4] ← data[‘rssi’]  IF there is no ‘None’ in rssi  IF all value in ‘rssi’ == -120  PRINT “Beacon tidak terdeteksi”  ELSE  ds ← rssi  dt ← rssi\_collected.csv  predictions ← PREDICT(ds,dt)  PRINT “Pada Jam ”, waktu, “ Beacon berada di ”, predictions  Write in file real\_time\_result.csv → prediction, waktu  END |

Penjelasan dari *pseudocode* di atas adalah pertama server melakukan inisialisasi variabel array ‘mac’ dengan nilai adalah MAC *address* dari masing-masing *reference point*. Kemudian inisialisasi variabel array ‘rssi’ dengan nilai adalah data RSSI yang dikirim oleh *reference point*. Selanjutnya adalah server menerima data JSON yang dikirim oleh *reference point*. Data JSON yang diterima akan diinisialisasi pada variabel ‘data’. Selanjunya adalah server mengecek pada variael ‘data[‘mac’]’ memiliki nilai yang sama pada salah satu nilai pada variabel array ‘mac’. Apabila ada yang sama, maka variabel array ‘rssi’ akan diberi nilai dengan data RSSI pada variabel ‘data[‘rssi’]’. Anggota variabel array ‘rssi’ diberi nilai sesuai dengan urutan MAC *address* dari *reference point*. Apabila semua nilai pada variabel array ‘rssi[]’ memiliki nilai -120, maka server menampilkan tulisan “iTAG tidak terdeteksi”. Jika semua anggota variabel array ‘rssi[]’ terisi dengan data RSSI, selanjutnya server melakukan klasifikasi menggunakan algoritma KNN untuk menentukan lokasi dari *passive tag*. Proses klasifikasi dengan algoritma KNN berdasarkan pada *data training* yang telah diperoleh sebelumnya. Hasil klasifikasi ditampilkan pada layar beserta waktu klasifikasi. Setelah proses klasifikasi selesai, server mencatat hasil klasifikasi pada *file log* beserta waktu klasifikasi. Proses kerja server dalam melakukan klasifikasi berlangsung tiap detik atau *real-time*.

## Implementasi Pengujian Akurasi Kesalahan Sistem

Tahap selanjutnya adalah menguji akurasi sistem yang telah diimplementasikan. Pada tahap ini pengujian dilakukan untuk menghitung akurasi kesalahan dari sistem penentuan lokasi ini. Pengujian ini berfokus pada akurasi kesalahan secara *general* atau secara umum. Tahap pengujian ini dimulai dengan mengumpulkan data hasil klasifikasi pada tiap lokasi. Kemudian setelah data hasil klasifikasi terkumpul, server melakukan perhitungan akurasi kesalahan menggunakan *script* yang telah disiapkan. Proses pengumpulan data hasil klasifikasi sama seperti pada tahap *online*, hanya saja terdapat perbedaan yang terletak pada alur pengambilan data dan format penulisan *file log* yang ditulis oleh server. Proses pengambilan data dilakukan sesuai alur pada bab 3, kemudian proses penentuan lokasi dan penulisan *file log* oleh server dijelaskan pada *pseudocode* dibawah ini.

Tabel 4.6 Proses mengumpulkan hasil klasifikasi

|  |
| --- |
| KAMUS DATA  mac : array // Kumpulan MAC *address reference point*  rssi : array // Untuk menyimpan rssi *passive* *tag* yang dikirim  dari masing-masing *reference* *point*  data : JSON // Untuk menyimpan data yang dikirim *reference*  *point*  waktu : time // Mewakili waktu saat server melakukan klasifikasi  ds : array // Untuk menyimpan kumpulan nilai rssi yang  akan diklasifikasikan  dt : array // Untuk menyimpan nilai data training  true\_loc : String // Untuk menyimpan data dari nama lokasi  sebenarnya  predictions : String // Untuk menyimpan hasil prediksi/klasifikasi  compatibility : String // Untuk menyimpan nilai kecocokan antara hasil  klasifikasi dengan nama lokasi sebenarnya |
| BEGIN  WHILE (incoming\_connection) DO  FOR (i in range LENGTH(mac))  IF data[‘mac’] == “locator”  true\_loc ← data[‘true\_loc’]  BREAK  ELSE IF data[‘mac’] == mac[i]  rssi[i] ← data[‘rssi’]  BREAK  END FOR  IF there is no ‘None’ in rssi  IF all value in ‘rssi’ == -120  PRINT “Beacon tidak terdeteksi”  ELSE  ds ← rssi  dt ← rssi\_collected.csv  predictions ← PREDICT(ds,dt)  IF true\_loc == predictions  compatibility ← “Match”  ELSE  compatiblity ← “Mismatch”  PRINT “Pada Jam ”, waktu, “ Beacon berada di ”, predictions  Write in file data\_pengujian\_1.csv → predictions, waktu, true\_loc,  compatibility  END |

Penjelasan pada *pseudocode* di atas adalah pertama, inisialisasi variabel array ‘mac’,‘rssi’, dan variabel dengan nama ‘true\_loc’. Variabel ‘true\_loc’ digunakan untuk menyimpan nama lokasi sebenarnya. Variabel ‘true\_loc’ ini nantinya akan diberi nilai oleh entitas lain selain *reference point*. Penulis menggunakan perangkat lunak Postman untuk mengirim data lokasi sebenarnya yang nantinya akan disimpan pada variabel ‘true\_loc’. Selanjutnya, server menerima data JSON dan disimpan pada variabel ‘data’. Apabila nilai dari ‘data[‘mac’]’ adalah “locator” maka nilai dari ‘data[‘true\_loc’]’ akan disimpan pada variabel ‘true\_loc’ sebagai data dari lokasi sebenarnya. Apabila nilai dari ‘data[‘mac’]’ adalah data MAC *address* dari *reference point* maka nilai pada ‘data[‘rssi’]’ akan disimpan pada variabel array ‘rssi’. Urutan penulisan pada anggota variabel array ‘rssi’ sesuai dengan urutan anggota pada variabel array ‘mac’.

Server selanjutnya mengecek apakah variabel array ‘rssi[]’ memiliki anggota yang bernilai ‘None’, jika ada, maka server tidak akan melakukan proses klasifikasi. Namun, jika tidak ada anggota dari varaiable array ‘rssi[]’ yang bernilai ‘None’, maka server akan mengecek apakah seluruh anggota variabel ‘rssi[]’ bernilai -120. Jika iya, maka server menampilkan tulisan “Beacon tidak terdeteksi”. Namun, jika tidak semua anggota variabel array ‘rssi[]’ bernilai -120, maka server akan melakukan klasifikasi nama lokasi berdasarkan pola sinyal yang tersimpan pada variabel array ‘rssi[]’. Apabila hasil klasifikasi sama dengan nama lokasi sebenarnya, maka inisialisasi variabel ‘compatibility’ dengan nilai “Match”. Sebaliknya, jika hasil klasifikasi tidak sama dengan nama lokasi sebenarnya, maka inisialisasi variabel ‘compatibility’ dengan nilai “Mismatch” . Selanjutnya, server menulis hasil klasifikasi pada *file log* sesuai dengan format pada perancangan untuk dihitung akurasi kesalahan pada langkah selanjutnya.

### Perhitungan Akurasi Kesalahan Sistem

Tahap selanjutnya setelah memperoleh data hasil klasifikasi adalah menghitung akurasi kesalahan dari sistem. Perhitungan akurasi kesalahan sistem menggunakan persamaan 3.1 yang dituangkan pada sebuah *script*. *Script* ini bekerja dengan menginput *file log* dari hasil klasifikasi diatas, kemudian *script* akan melakukan perhitungan dan memberikan nilai output dari akurasi kesalahan sistem berupa angka dalam persen. Pada *pseudocode* dibawah ini akan dijelaskan mengenai mekanisme kerja untuk menghitung akurasi kesalahan sistem.

Tabel 4.7 *Pseudocode* server menghitung akurasi kesalahan sistem

|  |
| --- |
| KAMUS DATA  data : array // untuk menyimpan data pengujian yang telah  dikumpulkan sebelumnya  mismatch : integer // untuk menyimpan jumlah kesalahan klasifikasi  percent : float // untuk menyimpan hasil perhitungan akurasi  kesalahan dalam persen |
| BEGIN  data ← data\_pengujian\_1.csv  mismatch ← 0  FOR (i in range length of data)  IF data[i][2] == “Mismatch”  mismatch ← mismatch + 1  END FOR  percent ← mismatch / length of data \* 100  print “Akurasi kesalahan sistem = ”, percent, “%”  END |

Penjelasan *pseudocode* di atas adalah pertama inisialisasi variabel array ‘data[]’ yang berfungsi untuk menyimpan data pengujian yang telah dikumpulkan sebelumnya. Selanjutnya inisialisasi variabel ‘mismatch[]’ yang berfungsi untuk menyimpan jumlah kesalahan klasifikasi. Kemudian inisialisasi variabel ‘percent’ untuk menyimpan hasil perhitungan akurasi kesalahan. Langkah selanjutnya adalah memasukkan data pengujian pada variabel ‘data[]’, lalu menghitung jumlah kesalahan klasifikasi dengan perulangan. Apabila nilai dalam variabel ‘data[i][2]’ adalah “Mismatch”, maka nilai variabel ‘mismatch’ bertambah 1. Proses ini berulang sebanyak jumlah data pada data pengujian. Selanjutnya, variabel ‘percent’ diberi nilai dengan hasil dari variabel ‘mismatch’ dibagi dengan total jumlah data dikali dengan 100. Terakhir, ditampilkan pada layar hasil perhitungan dengan tulisan “Akuras kesalahan sistem = “, percent, “%”

## Implementasi Pengujian Akurasi Kesalahan Sistem Pada Tiap Sub Lokasi

Tahap terakhir adalah melakukan pengujian untuk mengukur akurasi kesalahan pada tiap sub-lokasi. Pengujian ini bertujuan untuk memetakan sub-lokasi mana yang memiliki tingkat akurasi kesalahan yang paling tinggi. Langkah pertama adalah mengambil data hasil klasifikasi pada tiap sub lokasi masing-masing ruangan. Data hasil klasifikasi akan ditulis pada *file log* untuk selanjutnya akan dilakukan perhitungan akurasi kesalahannya. Pada *pseudocode* di bawah ini akan menjelaskan mekanisme server dalam melakukan klasifikasi dan menyimpan datanya dalam *file log*.

Tabel 4.8 Pseudocode server mengumpulkan data klasifikasi

|  |
| --- |
| KAMUS DATA  mac : array // Kumpulan MAC *address reference point*  rssi : array // Untuk menyimpan rssi *passive* *tag* yang dikirim  dari masing-masing *reference* *point*  data : JSON // Untuk menyimpan data yang dikirim *reference*  *point*  waktu : time // Mewakili waktu saat server melakukan klasifikasi  x\_ds : array // Untuk menyimpan kumpulan nilai rssi yang  akan diklasifikasikan  data\_training : array // Untuk menyimpan nilai data training  true\_loc : String // Untuk menyimpan data dari nama lokasi  sebenarnya  sub\_loc : String // Untuk menyimpan nama sub lokasi  predictions : String // Untuk menyimpan hasil prediksi/klasifikasi  compatibility : String // Untuk menyimpan nilai kecocokan antara hasil  klasifikasi dengan nama lokasi sebenarnya |
| BEGIN  WHILE (incoming\_connection) DO  FOR (i in range LENGTH(mac))  IF data[‘mac’] == “locator”  true\_loc ← data[‘true\_loc’]  sub\_loc ← data[‘sub\_loc’]  BREAK  ELSE IF data[‘mac’] == mac[i]  rssi[i] ← data[‘rssi’]  BREAK  END FOR  IF there is no ‘None’ in rssi  IF all value in ‘rssi’ == -120  PRINT “Beacon tidak terdeteksi”  ELSE  x\_ds ← rssi  data\_training ← rssi\_collected.csv  predictions ← PREDICT(ds,dt)  IF true\_loc == predictions  compatibility ← “Match”  ELSE  compatiblity ← “Mismatch”  PRINT “Pada Jam ”, waktu, “ Beacon berada di ”, predictions  Write in file data\_pengujian\_2.csv → predictions, waktu, true\_loc,  sub\_loc, compatibility  END |

Penjelasan pada *pseudocode* di atas adalah pertama, inisialisasi variabel array ‘mac’, ‘rssi’, variabel dengan nama ‘true\_loc’ dan ‘sub\_loc’. Variabel ‘true\_loc’ digunakan untuk menyimpan nama lokasi sebenarnya, dan variabel ‘sub\_loc’ digunakan untuk menyimpan data sub lokasi. Variabel ‘true\_loc’ dan ‘sub\_loc’ ini nantinya akan diberi nilai oleh entitas lain selain *reference point*. Penulis menggunakan perangkat lunak Postman untuk mengirim data lokasi sebenarnya dan data sub lokasi yang nantinya akan disimpan pada variabel ‘true\_loc’ dan ‘sub\_loc’. Selanjutnya, server menerima data JSON dan disimpan pada variabel ‘data’. Apabila nilai dari ‘data[‘mac’]’ adalah “locator” maka nilai dari ‘data[‘true\_loc’]’ akan disimpan pada variabel ‘true\_loc’ sebagai data dari lokasi sebenarnya dan nilai dari ‘data[‘sub\_loc’]’ akan disimpan pada variabel ‘sub\_loc’. Apabila nilai dari ‘data[‘mac’]’ adalah data MAC *address* dari *reference point* maka nilai pada ‘data[‘rssi’]’ akan disimpan pada variabel array ‘rssi’. Urutan penulisan pada anggota variabel array ‘rssi’ sesuai dengan urutan anggota pada variabel array ‘mac’.

Setelah variabel ‘rssi’ tidak ada yang bernilai ‘None’, maka server akan mengecek apakah semua anggota variabel array ‘rssi[]’ bernilai -120, jika iya maka server menampilkan tulisan “Beacon tidak terdeteksi”. Namun, jika tidak maka server akan melakukan klasifikasi nama lokasi berdasarkan pola sinyal yang tersimpan pada variabel array ‘rssi[]’. Apabila hasil klasifikasi sama dengan nama lokasi sebenarnya, maka inisialisasi variabel ‘compatibility’ dengan nilai “Match”. Sebaliknya, jika hasil klasifikasi tidak sama dengan nama lokasi sebenarnya, maka inisialisasi variabel ‘compatibility’ dengan nilai “Mismatch” . Selanjutnya, server menulis hasil klasifikasi pada *file log* sesuai dengan format pada perancangan untuk dihitung akurasi kesalahan tiap sub lokasi pada langkah selanjutnya.

### Perhitungan Akurasi Kesalahan Sistem Pada Tiap Sub Lokasi

Langkah selanjutnya pada pengujian kedua ini adalah menghitung akurasi kesalahan pada tiap sub lokasi. Perhitungan akurasi dilakukan menggunakan *script* khusus yang dapat menghitung dan menampilkan hasil perhitungan dari tiap sub lokasi dalam bilangan persen. Pada *pseudocode* di bawah ini akan dijelaskan mengenai mekanisme kerja untuk menghitung akurasi kesalahan tiap lokasi.

Tabel 4.9 Perhitungan akurasi kesalahan tiap sub lokasi

|  |
| --- |
| KAMUS DATA  data : array // untuk menyimpan data pengujian yang telah  dikumpulkan sebelumnya  sub\_loc : array // untuk menyimpan nama sub lokasi  data\_sub\_loc\_ruang1 : array // untuk menyimpan data klasifikasi  pada ruang 1  data\_sub\_loc\_ruang2 : array // untuk menyimpan data klasifikasi  pada ruang 2  data\_sub\_loc\_lorong : array // untuk menyimpan data klasifikasi  pada lorong  mismatch : integer // untuk menyimpan jumlah kesalahan klasifikasi  percent : float // untuk menyimpan hasil perhitungan akurasi  kesalahan dalam persen |
| BEGIN  data ← data\_pengujian\_2.csv  mismatch ← 0  FOR i in range of data  IF data[i][1] == “Ruang 1”  FOR j in range(4)  IF data[i][2] == sub\_loc[ j ]  APPEND(data\_sub\_loc\_ruang1[ j ],data[i])  ELSE IF data[i][1] == “Ruang 2”  APPEND(data\_sub\_loc\_ruang2[ j ],data[i])  ELSE  APPEND(data\_sub\_loc\_lorong[ j ],data[i])  END FOR  END FOR  FUNCTION mismatch\_calc(array)  mismatch ← [0,0,0,0]  FOR i in range array  FOR j in range array[i]  IF array[i][ j ][3] == “Mismatch”  mismatch[i] ← mismatch[i] + 1  END FOR  END FOR  FOR i in range array  Percent ← mismatch[i] / length of array \* 100  PRINT “Sub Lokasi “,array[i][0][2], “%”  END FOR  END FUNCTION  PRINT “Kesalahan Predeiksi Pada Ruang 1 adalah :”  mismatch\_calc(data\_sub\_loc\_ruang1)  PRINT “Kesalahan Predeiksi Pada Ruang 2 adalah :”  mismatch\_calc(data\_sub\_loc\_ruang2)  PRINT “Kesalahan Predeiksi Pada Lorong adalah :”  mismatch\_calc(data\_sub\_loc\_lorong)  END |

Pertama, kita simpan data hasil klasifikasi pada variabel ‘data’. Kemudian, kita inisialisasi variabel array ‘sub\_loc’. Variabel array ‘sub\_loc’ berfungsi untuk menyimpan data dari nama sub lokasi. Selanjutnya inisialisai variabel array ‘data\_sub\_loc\_ruang1’, ‘data\_sub\_loc\_ruang2’, dan ‘data\_sub\_loc\_lorong’. Ketiga variabel array tersebut berfungsi untuk menyimpan hasil klasifikasi dari masing-masing sub lokasi pada masing-masing ruangan. Selanjutnya adalah memberi nilai pada variabel array ‘data\_sub\_loc\_ruang1’, ‘data\_sub\_loc\_ruang2’, dan ‘data\_sub\_loc\_lorong’ menggunakan fungsi perulangan sehingga semua data hasil klasifikasi berhasil masuk pada masing-masing variabel array sesuai dengan nama lokasinya. Langkah selanjutnya adalah membuat fungsi untuk menghitung akurasi kesalahan. Fungsi ini dibuat berdasarkan pada persamaan 3.1 untuk menghitung akurasi kesalahan dan diberi nama ‘mismatch\_calc’. Langkah terakhir adalah menampilkan hasil dari perhitungan dengan memanggil fungsi ‘mismatch\_calc’ dengan parameter adalah variabel array dari masing-masing lokasi. Hasil yang ditampilkan adalah akurasi kesalahan pada tiap sub lokasi pada masing-masing ruangan.

# HASIL DAN PEMBAHASAN

Pada bab ini akan dibahas mengenai hasil implementasi dan pengujian yang telah dilakukan pada bab 4. Bab ini akan dibagi menjadi 4 bagian, bagian pertama akan membahas hasil implementasi tahap offline, bagian kedua akan membahas hasil implementasi tahap *online*, bagian ketiga akan membahas hasil implementasi pengujian akurasi kesalahan sistem dan bagian keempat akan membahas hasil implementasi pengujian akurasi kesalahan sistem pada tiap sub lokasi.

## Hasil Implementasi Tahap *Offline*

Hasil dari implementasi tahap *offline* adalah sebuah file *data training* dengan format csv yang berisi data nama lokasi beserta pola sinyal dari masing-masing lokasi tersebut. Pada tabel berikut ini akan ditampilkan isi dari file *data training* hasil implementasi pada tahap *offline.*

Tabel 5.1 Hasil Implementasi Tahap *Offline*

|  |
| --- |
| Ruang 1,13:26:56,-75,-120,-120,-120,-120  Ruang 1,13:26:57,-83,-94,-120,-95,-120  Ruang 1,13:26:58,-90,-89,-120,-120,-120  Ruang 1,13:26:58,-90,-91,-120,-120,-120  Ruang 1,13:26:59,-72,-92,-120,-120,-120  Ruang 1,13:27:00,-73,-92,-120,-120,-120  Ruang 1,13:27:01,-81,-120,-120,-92,-120  Ruang 1,13:27:02,-76,-90,-120,-93,-120  Ruang 1,13:27:04,-120,-87,-120,-120,-120  Ruang 1,13:27:05,-91,-90,-120,-120,-120  Ruang 1,13:27:06,-77,-88,-120,-120,-120  Ruang 1,13:27:07,-88,-120,-120,-120,-120  Ruang 1,13:27:08,-88,-86,-120,-120,-120  Ruang 1,13:27:09,-84,-83,-92,-120,-120  Ruang 1,13:27:10,-84,-92,-92,-120,-96  Ruang 1,13:27:12,-76,-83,-95,-93,-120  Ruang 1,13:27:13,-79,-85,-120,-120,-120  Ruang 1,13:27:14,-87,-81,-87,-86,-120  Ruang 1,13:27:14,-83,-91,-89,-89,-92  Ruang 1,13:27:15,-80,-80,-89,-86,-96  Ruang 1,13:27:16,-93,-66,-90,-93,-120  Ruang 1,13:27:17,-93,-63,-91,-92,-120  Ruang 1,13:27:18,-85,-77,-90,-120,-120  Ruang 1,13:27:19,-85,-84,-87,-120,-120  Ruang 1,13:27:19,-89,-84,-87,-120,-120  Ruang 1,13:27:20,-87,-90,-92,-120,-93  Ruang 1,13:27:21,-92,-85,-95,-90,-120  Ruang 1,13:27:22,-92,-86,-92,-120,-91  Ruang 1,13:27:22,-86,-86,-92,-120,-91  Ruang 1,13:27:23,-89,-75,-88,-120,-120  Ruang 1,13:27:24,-91,-84,-91,-120,-120  ....  ....  Lorong,13:35:50,-120,-120,-120,-120,-89  Lorong,13:35:50,-120,-87,-91,-120,-81  Lorong,13:35:52,-120,-86,-120,-120,-89  Lorong,13:35:52,-120,-86,-120,-120,-88  Lorong,13:35:53,-120,-84,-120,-120,-92  Lorong,13:35:54,-120,-92,-96,-120,-95  Lorong,13:35:55,-120,-91,-120,-87,-83  Lorong,13:35:56,-120,-92,-91,-120,-85  Lorong,13:35:56,-120,-92,-92,-120,-85  Lorong,13:35:57,-120,-95,-120,-120,-75  Lorong,13:35:58,-120,-91,-95,-88,-91  Lorong,13:35:58,-120,-120,-95,-88,-91  Lorong,13:35:59,-120,-93,-92,-120,-84  Lorong,13:36:00,-120,-91,-120,-94,-94  Lorong,13:36:02,-120,-94,-91,-90,-93  Lorong,13:36:03,-120,-90,-120,-120,-84  Lorong,13:36:04,-120,-89,-90,-90,-89  Lorong,13:36:05,-120,-120,-90,-120,-84  Lorong,13:36:05,-120,-120,-90,-120,-80  Lorong,13:36:07,-120,-94,-95,-120,-87  Lorong,13:36:08,-120,-90,-98,-96,-91  Lorong,13:36:09,-120,-90,-97,-120,-93  Lorong,13:36:10,-120,-92,-120,-120,-95  Lorong,13:36:11,-120,-120,-93,-120,-90  Lorong,13:36:12,-120,-90,-94,-120,-89  Lorong,13:36:13,-120,-92,-92,-120,-86  Lorong,13:36:15,-120,-86,-92,-120,-93  Lorong,13:36:15,-120,-84,-92,-120,-93  Lorong,13:36:16,-120,-88,-92,-120,-89  Lorong,13:36:17,-120,-95,-95,-120,-94  Lorong,13:36:18,-120,-94,-120,-120,-90  Lorong,13:36:19,-120,-90,-98,-120,-89  Lorong,13:36:21,-120,-90,-120,-120,-120  Lorong,13:36:21,-89,-94,-120,-120,-85  Lorong,13:36:22,-94,-92,-94,-92,-85  Lorong,13:36:23,-120,-120,-90,-89,-94  Lorong,13:36:24,-120,-92,-120,-120,-89  Lorong,13:36:25,-120,-94,-90,-120,-82  Lorong,13:36:26,-93,-90,-93,-120,-86  Lorong,13:36:27,-120,-91,-90,-90,-80  Lorong,13:36:27,-120,-91,-97,-90,-80  Lorong,13:36:27,-120,-91,-97,-87,-80  Lorong,13:36:28,-120,-90,-89,-90,-73  Lorong,13:36:29,-120,-92,-93,-120,-77  Lorong,13:36:31,-120,-94,-120,-120,-82  Lorong,13:36:32,-120,-90,-95,-95,-89  Lorong,13:36:32,-92,-89,-90,-120,-85  Lorong,13:36:34,-120,-94,-91,-120,-87  Lorong,13:36:35,-96,-120,-91,-90,-91  ....  ....  Ruang 2,13:40:03,-120,-120,-120,-120,-92  Ruang 2,13:40:04,-120,-88,-93,-92,-91  Ruang 2,13:40:05,-92,-98,-84,-87,-120  Ruang 2,13:40:06,-120,-94,-90,-91,-96  Ruang 2,13:40:06,-120,-96,-88,-93,-92  Ruang 2,13:40:08,-120,-92,-88,-91,-120  Ruang 2,13:40:09,-120,-120,-90,-84,-120  Ruang 2,13:40:10,-120,-93,-94,-87,-120  Ruang 2,13:40:11,-95,-90,-90,-88,-120  Ruang 2,13:40:13,-90,-92,-91,-89,-120  Ruang 2,13:40:14,-120,-120,-94,-92,-120  Ruang 2,13:40:15,-120,-90,-80,-88,-120  Ruang 2,13:40:16,-120,-89,-86,-80,-120  Ruang 2,13:40:17,-120,-120,-85,-81,-120  Ruang 2,13:40:18,-91,-120,-92,-81,-92  Ruang 2,13:40:18,-91,-120,-78,-81,-92  Ruang 2,13:40:18,-91,-89,-78,-81,-92  Ruang 2,13:40:19,-120,-94,-83,-91,-120  Ruang 2,13:40:19,-120,-94,-80,-91,-120  Ruang 2,13:40:21,-94,-91,-88,-93,-120  Ruang 2,13:40:22,-90,-89,-82,-87,-91  Ruang 2,13:40:23,-120,-120,-90,-120,-120  Ruang 2,13:40:24,-120,-88,-120,-120,-120  Ruang 2,13:40:25,-120,-87,-85,-120,-120  Ruang 2,13:40:26,-120,-120,-75,-79,-120  Ruang 2,13:40:27,-120,-120,-85,-80,-120  Ruang 2,13:40:28,-120,-89,-87,-86,-120  Ruang 2,13:40:30,-93,-89,-78,-93,-120  Ruang 2,13:40:31,-89,-91,-78,-79,-120  Ruang 2,13:40:31,-92,-93,-90,-86,-93  Ruang 2,13:40:32,-120,-89,-81,-83,-91  Ruang 2,13:40:33,-94,-89,-91,-91,-120  Ruang 2,13:40:34,-89,-90,-76,-78,-120  Ruang 2,13:40:35,-120,-83,-80,-82,-120  Ruang 2,13:40:36,-90,-92,-81,-79,-120  Ruang 2,13:40:37,-94,-87,-88,-80,-91  Ruang 2,13:40:37,-94,-87,-80,-80,-91  Ruang 2,13:40:38,-89,-92,-80,-76,-120  Ruang 2,13:40:39,-93,-95,-75,-79,-120  Ruang 2,13:40:40,-94,-94,-74,-87,-120  Ruang 2,13:40:42,-120,-92,-75,-84,-120  Ruang 2,13:40:42,-120,-120,-75,-84,-120 |

Penulis membatasi data yang ditampilkan pada tabel di atas karena banyaknya baris data yang terdapat pada file *data training*. Penulis melakukan pengambilan data dengan durasi ± 3 menit pada masing-masing lokasi. Pada tabel di atas dapat dilihat bahwa server menuliskan hasil pengambilan pola sinyal pada tiap baris dalam hitungan 1-2 detik. File ini kemudian akan dilatih untuk menjadi model dalam klasifikasi pada tahap *online*.

Pada data yang ditampilkan di atas, terlihat bahwa sistem dapat mengumpulkan pola sinyal dari *passive tag* pada tiap-tiap lokasi. Pola sinyal yang diperoleh dicatat bersama dengan waktu pengambilan pola sinyal, kemudian diberi label sesuai dengan nama lokasi. Kumpulan pola sinyal yang diperoleh tersebut kemudian disimpan dengan format file .csv. Berdasarkan penjelasan di atas, hasil implementasi tahap *offline* sudah sesuai dengan perancangan pada bab 3. Hasil implementasi tahap *offline* ini akan digunakan pada tahap *online* untuk menentukan lokasi.

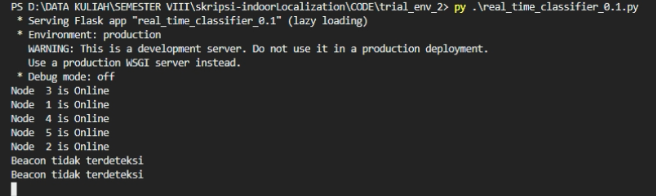
## Hasil Implementasi Tahap *Online*

Pada saat proses penentuan lokasi telah selesai dilakukan, hasil dari penentuan lokasi dicatat oleh server pada sebuah *file log*. Format *file log* yang dibuat oleh server sesuai dengan perancangan pada bab 3. Pada tabel dibawah ini merupakan isi dari *file log* hasil implementasi tahap *online.*

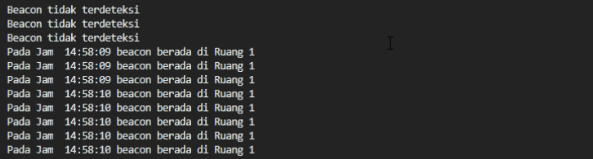
Tabel 5.2 Hasil Implementasi Tahap *Online*

|  |
| --- |
| Ruang 1,14:58:09  Ruang 1,14:58:09  Ruang 1,14:58:09  Ruang 1,14:58:10  Ruang 1,14:58:10  Ruang 1,14:58:10  Ruang 1,14:58:10  Ruang 1,14:58:10  Ruang 1,14:58:10  Ruang 1,14:58:10  Ruang 1,14:58:10  Ruang 1,14:58:10  Ruang 1,14:58:10  Ruang 1,14:58:10  Ruang 1,14:58:10  .......  .......  Ruang 1,14:58:22  Ruang 1,14:58:22  Ruang 1,14:58:22  Ruang 1,14:58:22  Ruang 1,14:58:23  Ruang 1,14:58:23  Ruang 1,14:58:23  Ruang 1,14:58:23  Ruang 1,14:58:23  Ruang 1,14:58:23  Ruang 1,14:58:24  Ruang 1,14:58:24  Ruang 1,14:58:24  Ruang 1,14:58:24  Ruang 1,14:58:24  Ruang 1,14:58:24  Ruang 1,14:58:25  Ruang 1,14:58:25  Ruang 1,14:58:25  Ruang 1,14:58:25  Ruang 1,14:58:25  Ruang 1,14:58:26  Ruang 1,14:58:26  Ruang 1,14:58:26  Ruang 1,14:58:26  Ruang 1,14:58:26  Lorong,14:58:27  Lorong,14:58:27  Lorong,14:58:27  Lorong,14:58:28  Lorong,14:58:28  Lorong,14:58:28  Lorong,14:58:28  Lorong,14:58:28  Lorong,14:58:28  Lorong,14:58:28  Lorong,14:58:29  Lorong,14:58:29  Lorong,14:58:29  Lorong,14:58:29  Lorong,14:58:29  Lorong,14:58:29  Lorong,14:58:30  Lorong,14:58:30  Lorong,14:58:30  Lorong,14:58:30  Lorong,14:58:30  Lorong,14:58:30  Lorong,14:58:30  Lorong,14:58:30  Lorong,14:58:31  Lorong,14:58:31  Lorong,14:58:31  Lorong,14:58:31  Lorong,14:58:31  Lorong,14:58:31  Lorong,14:58:31  Lorong,14:58:31  Lorong,14:58:31  Lorong,14:58:31  Lorong,14:58:31  Lorong,14:58:32  Lorong,14:58:32  Lorong,14:58:32  Lorong,14:58:32  Lorong,14:58:32  Lorong,14:58:32  Lorong,14:58:32  Lorong,14:58:32  Lorong,14:58:33  Lorong,14:58:33  Lorong,14:58:33  Lorong,14:58:33  Lorong,14:58:33  Lorong,14:58:33  Lorong,14:58:33  Lorong,14:58:33  Lorong,14:58:33  Lorong,14:58:34  Lorong,14:58:34  Lorong,14:58:34  Lorong,14:58:34  Lorong,14:58:34  Lorong,14:58:34  Lorong,14:58:34  Lorong,14:58:34 |

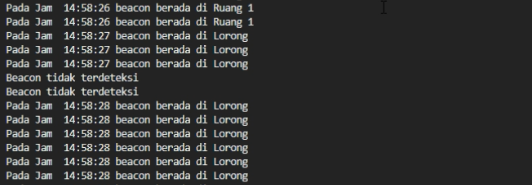
Pada Tabel 5.2 penulis tidak menampilkan seluruh hasil dari implementasi karena banyaknya baris data yang terekam. Pada tabel diatas dapat dilihat bahwa format penulisan file sudah sesuai dengan perancangan, yakni hasil klasifikasi dan waktu klasifikasi. Pada Gambar 5.1, Gambar 5.2, dan Gambar 5.3 berikut ini merupakan tangkapan layar dari implementasi tahap *online*.



Gambar 5.1 Menjalankan server



Gambar 5.2 Server menampilkan lokasi *passive tag* pada Ruang 1



Gambar 5.3 Server menampilkan lokasi *passive tag* pada lorong

Pada Gambar 5.1 merupakan tampilan dari server saat pertama menjalankan server. Server menampilkan tulisan “Beacon tidak terdeteksi” karena *passive tag* belum dinyalakan. Kemudian pada Gambar 5.2 menampilkan saat *passive tag* dinyalakan, server menampilkan lokasi dari *passive tag* pada Ruang 1. Pada Gambar 5.3, lokasi dari *passive tag* berpindah menuju Lorong, sehingga server menampilkan lokasi dari *passive tag* pada lorong.

Pada data di atas, terlihat bahwa sistem dapat melakukan penentuan lokasi dari *passive tag*. Lokasi yang telah didapatkan kemudian ditampilkan pada layar beserta waktu penentuan lokasi. Waktu penentuan lokasi yang ditampilkan memiliki selang waktu tidak sampai 1 detik. Hal ini mengindikasikan bahwa sistem dapat melakukan penentuan lokasi secara *real-time*. Pada data di atas juga ditampilkan apabila *passive tag* tidak terdeteksi, maka sistem akan menampilkan tulisan “Beacon tidak terdeteksi”. Berdasarkan data di atas, maka dapat disimpulkan bahwa implementasi tahap *online* bekerja sesuai dengan perancangan pada bab 3, sehingga dapat dikatakan bahwa tahap *online* berhasil dilakukan.

## Hasil Implementasi Pengujian Akurasi Kesalahan Sistem

Implementasi pengambilan data hasil klasifikasi pada tahap ini menghasilkan sebuah *file log* yang berisi data hasil klasifikasi beserta nama lokasi sebenarnya. Data ini kemudian akan di hitung menggunakan persamaan 3.1 seperti pada bab 3. Berikut merupakan *file log* dari implementasi pengambilan data hasil klasifikasi yang telah dilakukan.

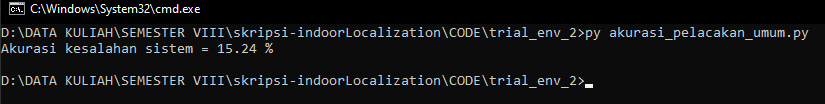
Tabel 5.3 Hasil pengambilan data pengujian 1

|  |
| --- |
| Ruang 1,15:31:46,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:31:46,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:31:46,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:31:47,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:31:47,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:31:47,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:31:47,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:31:47,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:31:48,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:31:48,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:31:48,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:31:48,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:31:48,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:31:48,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:31:48,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:31:48,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:31:48,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:31:48,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:31:49,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:31:49,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:31:49,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:31:49,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:31:49,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:31:49,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:31:49,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:31:49,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:31:49,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:31:49,Ruang 1,Match  .......  .......  Ruang 2,15:32:00,Ruang 1,Mismatch  Ruang 2,15:32:00,Ruang 1,Mismatch  Ruang 2,15:32:00,Ruang 1,Mismatch  Ruang 1,15:32:00,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:32:00,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:32:00,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:32:00,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:32:00,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:32:00,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:32:00,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:32:00,Ruang 1,Match  Ruang 2,15:32:01,Ruang 1,Mismatch  Ruang 1,15:32:01,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:32:01,Ruang 1,Match  Ruang 2,15:32:01,Ruang 1,Mismatch  Ruang 1,15:32:01,Ruang 1,Match  Ruang 1,15:32:01,Ruang 1,Match |

Pada tabel di atas disajikan hasil dari pengambilan data klasifikasi pada pengujian ini. Penulis hanya menampilkan beberapa baris saja, karena banyaknya jumlah data yang terekam. Pada tabel di atas terlihat bahwa sistem dapat melakukan penentuan lokasi dan mencatat hasil penentuan lokasi pada *file log*. Data yang dicatat memuat tentang hasil klasifikasi, waktu, nama lokasi sebenarnya, dan kecocokan. Pada tabel di atas sistem dapat menentukan kecocokan berdasarkan hasil klasifikasi dengan nama lokasi sebenarnya. Nilai kecocokan ditulis dengan ‘Match’ apabila hasil klasifikasi sama dengan nama lokasi sebenarnya. Sebaliknya, apabila hasil klasifikasi tidak sama dengan nama lokasi sebenarnya, maka nilai kecocokan ditulis ‘Mismatch’. Nilai kecocokan ini akan digunakan untuk melakukan perhitungan akurasi kesalahan sistem.

### Hasil Perhitungan Akurasi Kesalahan Sistem

Pada Gambar dibawah ini merupakan tangkapan layar dari eksekusi *script* untuk menghitung akurasi kesalahan sistem.



Gambar 5.4 Hasil Perhitungan Akurasi Kesalahan Sistem

Pada Gambar 4.1 diatas menunjukkan bahwa akurasi kesalahan sistem dalam penentuan lokasi sebesar 15,24%, yang berarti menunjukkan secara tidak langsung bahwa akurasi sistem untuk menentukan lokasi adalah 100% - 15,24% = 84,76%. Pada pengujian ini belum diketahui pada sub lokasi mana pada suatu ruangan yang memiliki tingkat presentase kesalahan akurasi paling tinggi. Untuk mengetahui pada sub lokasi mana yang memiliki presentase akurasi kesalahan paling tinggi akan dilakukan pada pengujian berikutnya. Berdasarkan pada data di atas, sistem dapat melakukan perhitungan akurasi kesalahan sistem. Hal ini mengindikasikan bahwa perhitungan akurasi kesalahan sistem telah sesuai dengan perancangan pada bab 3. Langkah selanjutnya adalah melakukan pengujian akurasi kesalahan sistem pada tiap sub lokasi.

## Hasil Implementasi Pengujian Akurasi Kesalahan Sistem Pada Tiap Sub Lokasi

Implementasi pengambilan data hasil klasifikasi pada tahap ini menghasilkan sebuah *file log* yang berisi data hasil klasifikasi pada masing-masing sub lokasi. Data ini kemudian akan di hitung menggunakan *script* khusus yang akan menghitung akurasi kesalahan pada tiap sub lokasi. Berikut merupakan *file log* dari implementasi pengambilan data hasil klasifikasi yang telah dilakukan.

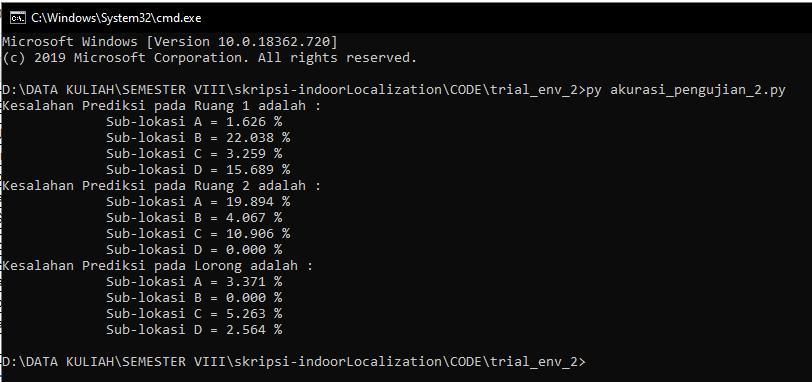
Tabel 5.4 Hasil pengambilan data klasifikasi tiap sub lokasi

|  |
| --- |
| Ruang 2,14:02:21,Ruang 1,A,Mismatch  Ruang 1,14:02:21,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:21,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:21,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:21,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:21,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:22,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:22,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:22,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:22,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:22,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:22,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:22,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:22,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:22,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:22,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:22,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:22,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:22,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:22,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:22,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:22,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:22,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:22,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:22,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:22,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:22,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:23,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:23,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:23,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:23,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:23,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:23,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:23,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:23,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:23,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:23,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:23,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:23,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:23,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:23,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:23,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:23,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:23,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:23,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:23,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:23,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:24,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:24,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:24,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:24,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:24,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:24,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:24,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:24,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:24,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:24,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:24,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:24,Ruang 1,A,Match  Ruang 1,14:02:24,Ruang 1,A,Match  ....  ....  Ruang 2,14:04:04,Ruang 1,B,Mismatch  Lorong,14:04:04,Ruang 1,B,Mismatch  Ruang 1,14:04:04,Ruang 1,B,Match  Ruang 1,14:04:04,Ruang 1,B,Match  Ruang 1,14:04:04,Ruang 1,B,Match  Ruang 1,14:04:04,Ruang 1,B,Match  Ruang 1,14:04:04,Ruang 1,B,Match  Ruang 1,14:04:04,Ruang 1,B,Match  Ruang 1,14:04:04,Ruang 1,B,Match  Ruang 2,14:04:04,Ruang 1,B,Mismatch  Ruang 1,14:04:04,Ruang 1,B,Match  Ruang 2,14:04:04,Ruang 1,B,Mismatch  Ruang 2,14:04:04,Ruang 1,B,Mismatch  Ruang 2,14:04:04,Ruang 1,B,Mismatch  Ruang 2,14:04:04,Ruang 1,B,Mismatch  Ruang 1,14:04:04,Ruang 1,B,Match  Ruang 1,14:04:04,Ruang 1,B,Match  Ruang 2,14:04:04,Ruang 1,B,Mismatch  Ruang 2,14:04:04,Ruang 1,B,Mismatch  Ruang 1,14:04:04,Ruang 1,B,Match  Ruang 1,14:04:04,Ruang 1,B,Match  Ruang 1,14:04:05,Ruang 1,B,Match  Ruang 2,14:04:05,Ruang 1,B,Mismatch  Ruang 2,14:04:05,Ruang 1,B,Mismatch  Ruang 2,14:04:05,Ruang 1,B,Mismatch |

Pada tabel di atas disajikan hasil dari pengambilan data klasifikasi pada pengujian ini. Penulis hanya menampilkan beberapa baris saja, karena banyaknya jumlah data yang terekam. Pada tabel di atas menunjukkan bahwa sistem dapat melakukan penentuan lokasi dan mencatat hasil penentuan lokasi bersama dengan waktu penentuan lokasi, nama lokasi sebenarnya, sub lokasi dan kecocokan. Nilai kecocokan ditentukan berdasarkan pada kecocokan antara hasil penentuan lokasi dengan nama lokasi sebenarnya. Pada tabel di atas menunjukkan bahwa implementasi pengujian yang dilakukan telah sesuai dengan perancangan pada bab 3. Langkah selanjutnya adalah mengukur akurasi kesalahan sistem pada tiap sub lokasi masing-masing ruangan.

### Hasil perhitungan dan Analisa Akurasi Kesalahan Sistem Pada Tiap Sub Lokasi

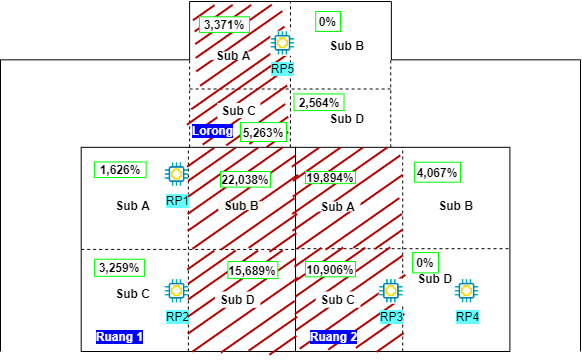
Pada gambar dibawah ini adalah tangkapan layar dari eksekusi *script* untuk menghitung akurasi kesalahan pada tiap sub lokasi.



Gambar 5.5 Hasil Perhitungan akurasi sistem pada tiap sub lokasi

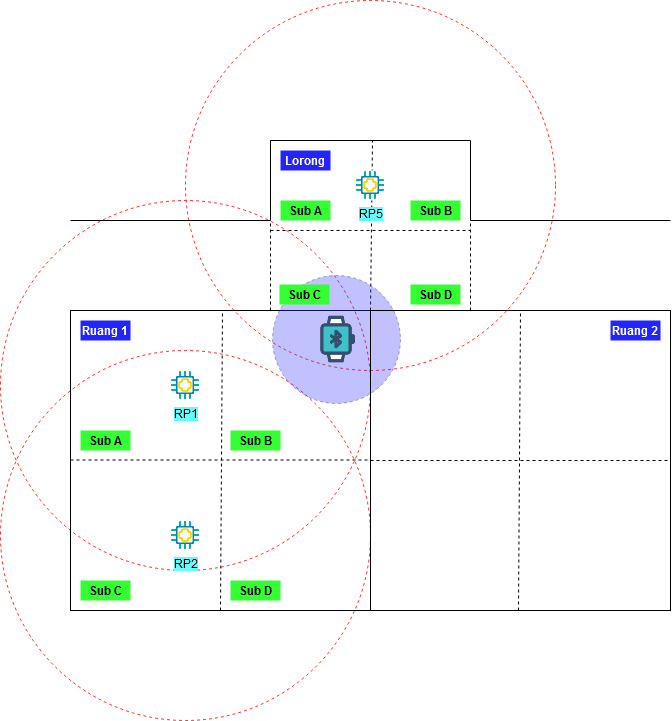
Pada Gambar 5.5 di atas dapat terlihat akurasi kesalahan sistem dari masing-masing sub lokasi pada tiap ruangan. Pada grafik di bawah ini disajikan akurasi kesalahan pada tiap sub lokasi.

Gambar 5.6 Grafik akurasi kesalahan pada tiap sub lokasi

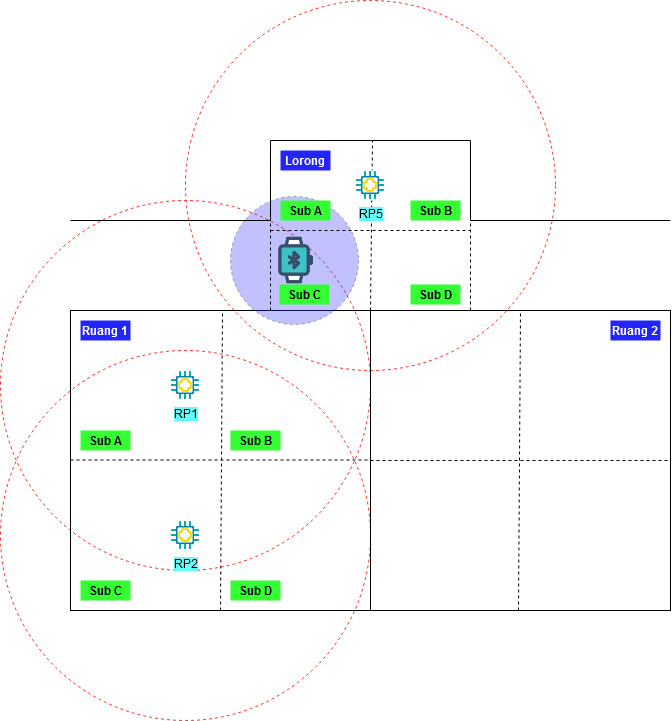


Gambar 5.7 Denah Sub Lokasi Beserta Akurasi Kesalahannya

Pada Gambar 5.6 di atas disajikan grafik dari akurasi kesalahan pada tiap sub lokasi. Sub lokasi yang berdekatan dengan sub lokasi dari lokasi lainnya memiliki tingkat akurasi kesalahan yang cukup tinggi. Pada Gambar 5.7 terlihat bahwa pada sub lokasi B dan D pada Ruang 1 memiliki akurasi kesalahan tertinggi pada ruangan tersebut. Pada Lorong, sub lokasi A dan C memiliki akurasi kesalahan tertinggi pada lokasi tersebut. Pada Ruang 2, sub lokasi A dan C memiliki akurasi kesalahan tertinggi pada lokasi tersebut. Hal ini menunujukkan bahwa pada sub-sub lokasi tersebut, terdapat kesalahan klasifikasi yang cukup tinggi. Hal ini dapat terjadi karena sub-sub lokasi tersebut memiliki pola sinyal/*fingerprint* yang cenderung sama dengan sub lokasi yang berdekatan pada ruang yang berbeda. Sebagai contoh, posisi *passive tag* berada pada sub lokasi B pada Ruang 1 namun sistem mendeteksi *passive tag* pada lorong. Hal ini bisa terjadi karena pola sinyal yang terdapat pada sub lokasi B Ruang 1 memiliki kemiripan dengan sub lokasi C Lorong.



Gambar 5.8 Jangkauan Sinyal saat *passive tag* di Ruang 1



Gambar 5.9 Jangkauan Sinyal saat *passive tag* di Lorong

Pada Gambar 5.8 dan Gambar 5.9 menunjukkan posisi dari *passive tag* yang berdekatan. Posisi *passive tag* pada saat berada pada sub lokasi B Ruang 1 dan sub lokasi C pada Lorongberada pada jangkauan terjauh dari *reference points* pada Ruang 1 dan juga berada posisi terjauh dari jangkauan sinyal *reference point* pada Lorong. Hal ini bisa saja menyebabkan pola sinyal yang diterima oleh server memiliki kemiripan karakteristik antara kedua lokasi sehingga dapat terjadi kesalahan saat melakukan klasifikasi.

# Penutup

## Kesimpulan

Berdasarkan hasil dan analisa dari tahap perancangan, implementasi, dan pengujian yang telah dilakukan, maka untuk menjawab pertanyaan pada rumusan masalah, dapat disimpulkan bahwa :

1. Penentuan lokasi dalam gedung menggunakan metode *fingerprinting* dan Bluetooth Low Energy dapat diimplementasikan dengan menerapkan 2 tahap, yakni tahap *offline* dan tahap *online*. Pada tahap *offline* dilakukan pengumpulan data pola sinyal bluetooth pada masing-masing lokasi untuk membentuk sebuah *data training*. Kemudian, pada tahap *online* dilakukan penentuan lokasi dari perangkat bluetooth sesuai dengan perancangan yang telah dibuat.
2. Implementasi *Monitor Based Localization* pada penentuan lokasi dalam gedung dapat dilakukan dengan menggunakan 3 komponen. Komponen pertama adalah *passive tag* yang berfungsi sebagai perangkat yang akan ditentukan lokasinya. Perangkat ini hanya memancarkan sinyal bluetooth secara terus-menerus. Komponen kedua adalah *reference points* yang berfungsi untuk menangkap sinyal bluetooth yang dipancarkan oleh *passive tag* dan mengirimkannya menuju server. Komponen ketiga adalah server yang berfungsi untuk mengubah kumpulan pola sinyal yang dikirim oleh *reference points* menjadi sebuah nama lokasi. Perangkat ini juga berfungsi sebagai penyimpan *data training* yang berisi kumpulan pola sinyal dari masing-masing lokasi.
3. Tingkat akurasi dari sistem penentuan lokasi dalam gedung ini sebesar 84,76% dengan akurasi kesalahan sebesar 15,24%. Tingkat akurasi pada tiap sub lokasi dari suatu ruangan memiliki tingkat yang bervariasi. Tingkat akurasi kesalahan penentuan lokasi pada suatu sub lokasi yang berdekatan pada lokasi yang berbeda memiliki tingkat yang cukup tinggi dibdaning pada sub lokasi yang lain. Hal ini dapat terjadi karena adanya kemiripan karakteristik pola sinyal bluetooth pada sub lokasi - sub lokasi tersebut.

## Saran

Setelah menyelesaikan penelitian ini, ada beberapa saran yang dapat penulis sampaikan untuk mengembangkan penelitian dengan tema yang sama :

1. Implementasi penentuan lokasi ini dapat dikembangkan dengan menambah fitur untuk mencari perangkat berdasarkan inputan dari user.
2. Penentuan lokasi dalam gedung ini dapat diperbaiki pada sisi akurasi dengan mengembangkan teknik dan metode yang digunakan untuk menentukan lokasi saat posisi perangkat yang dilacak berada pada sub lokasi yang berdekatan dengan sub lokasi dari ruangan lain.

DAFTAR REFERENSI

Brena, R. F. *et al.* (2017) ‘Evolution of Indoor Positioning Technologies: A Survey’, *Journal of Sensors*, 2017. doi: 10.1155/2017/2630413.

Chan, S. and Sohn, G. (2012) ‘Indoor Localization Using Wi-Fi Based Fingerprinting and Trilateration Techiques for Lbs Applications’, *ISPRS - International Archives of the Photogrammetry, Remote Sensing and Spatial Information Sciences*, XXXVIII-4/, pp. 1–5. doi: 10.5194/isprsarchives-xxxviii-4-c26-1-2012.

Chatschik, B. (2001) ‘An overview of the Bluetooth wireless technology’, *IEEE Communications Magazine*, vol.39, no(December), pp. 86–94.

Faragher, R. and Harle, R. (2015) ‘Location Fingerprinting With Bluetooth Low Energy Beacons’, *IEEE Journal on Selected Areas in Communications*, 33(11), pp. 2418–2428. doi: 10.1109/JSAC.2015.2430281.

Heydon, R. and Hunn, N. (2012) *Bluetooth Low Energy : The Developer’s Handbook*, *CSR Presentation*. Available at: https://www.bluetooth.org/DocMan/handlers/DownloadDoc.ashx.

Jiang, P. *et al.* (2015) ‘Indoor mobile localization based on Wi-Fi fingerprint’s important access point’, *International Journal of Distributed Sensor Networks*, 2015. doi: 10.1155/2015/429104.

Li, W., Yang, P. and Zhou, B. (2008) ‘Internet-Based Spatial Information Retrieval’, *Encyclopedia of GIS*, pp. 596–599. doi: 10.1007/978-0-387-35973-1\_650.

Subedi, S. and Pyun, J.-Y. (2017) ‘Practical Fingerprinting Localization for Indoor Positioning System by Using Beacons’, *Journal of Sensors*, 2017, pp. 1–16. doi: 10.1155/2017/9742170.

Zafari, F., Gkelias, A. and Leung, K. (2017) ‘A Survey of Indoor Localization Systems and Technologies’, pp. 1–32. doi: 10.1109/SIU.2014.6830467.

1. PERSYARATAN FISIK DAN TATA LETAK
   1. Kertas

Kertas yang digunakan adalah HVS 70 mg berukuran A4. Apabila terdapat gambar-gambar yang menggunakan kertas berukuran lebih besar dari A4, hendaknya dilipat sesuai dengan aturan yang berlaku. Pengetikan hanya dilakukan pada satu muka kertas, tidak bolak balik.

* 1. Margin

Batas pengetikan naskah adalah sebagai berikut :

* Margin kiri: 4 cm
* Margin atas: 3 cm
* Margin kanan: 3 cm
* Margin bawah: 3 cm
  1. Jenis dan Ukuran Huruf

Jenis huruf yang dipakai dalam skripsi adalah Calibri dengan ketentuan sebagai berikut:

* Judul bab pada level 1 berukuran 16 pt
* Judul subbab pada level 2 berukuran 14 pt
* Judul subbab pada level 3 berukuran 14 pt
* Judul subbab pada level 4 berukuran 12 pt
* Badan teks berukuran 12 pt

Penggunaan jenis dan ukuran ini harus konsisten. Untuk memudahkan memelihara konsistensi sekaligus penyusunan struktur skripsi, fasilitas seperti *styles* dan *multilevel list* dalam program pengolah kata dapat digunakan. Sebuah *template* untuk skripsi ini telah disediakan untuk membantu mahasiswa. *Styles* dan *multilevel list* dalam template tersebut sudah dirancang untuk jenis dan ukuran huruf yang disyaratkan.

* 1. Spasi

Jarak stdanar antar baris dalam badan teks adalah satu spasi. Jarak antar paragraf, antara judul bab dan judul subbab, antara judul subbab dan badan teks, dan seterusnya, dapat dilihat pada masing-masing *style* yang digunakan dan tersedia dalam *template* untuk skripsi ini.

* 1. Kepala Bab dan Subbab

Kepala bab terdiri dari kata “BAB” yang diikuti dengan nomor bab dan judul dari bab tersebut, misalnya “BAB 1 PENDAHULUAN” . Kepala subbab diawali dengan nomor sesuai tingkat hirarkinya dan diikuti dengan judul subbab, misalnya “1.2 Rumusan masalah”. Penomoran subbab disarankan tidak lebih dari 4 level (maksimal subbab X.X.X.X). Kepala bab dan subbab tidak boleh mengdanung *widow* atau *orphan* sehingga nampak menggantung atau terputus di bagian awal atau akhir sebuah halaman. *Widow* adalah sebuah paragraf dengan hanya satu baris pertama pada akhir halaman sedangkan sisanya berada pada halaman berikutnya. *Orphan* adalah baris terakhir dari satu paragraf yang tertulis pada awal suatu halaman sedangkan baris lainnya dari paragraf tersebut berada pada halaman sebelumnya.

* 1. Nomor Halaman

Bagian awal skripsi menggunakan nomor halaman berupa angka Romawi kecil (i, ii, iii, iv, dan seterusnya) yang dimulai dari sampul dalam. Sedangkan bagian utama dan bagian akhir skripsi menggunakan nomor halaman berupa angka Arab (1, 2, 3, dan seterusnya) yang dimulai dari bab 1. Semua nomor halaman diletakkan di tengah bawah.

1. PENGGUNAAN BAHASA

Bahasa yang dipakai dalam skripsi adalah bahasa Bahasa Indonesia yang baku. Setiap kalimat berita harus memiliki subjek dan predikat, dan umumnya dilengkapi dengan objek, pelengkap, atau keterangan. Setiap paragraf biasanya terdiri dari beberapa kalimat. Penuturan isi dalam kalimat, paragraf, maupun antar paragraf harus menggunakan bahasa yang tepat dan menggambarkan alur logika yang runtut.

Penulisan bahasa asing yang sudah diserap dalam Bahasa Indonesia disesuaikan dengan kaidah Bahasa Indonesia. Sedapat mungkin dihindari penggunaan bahasa asing jika istilah dalam bahasa Indonesia sudah ada. Jika terpaksa menggunakan istilah dalam bahasa asing, maka penulisannya harus sesuai ejaan aslinya dan dicetak miring (*italic*), kecuali jika istilah tersebut adalah nama.

Sebagai referensi untuk penulisan Bahasa Indonesia yang baku, dokumen berikut dapat digunakan:

* Kamus Bahasa Indonesia, Tim Penyusun, Pusat Bahasa Departemen Pendidikan Nasional, Jakarta 2008
* Peraturan Menteri Pendidikan Nasional Republik Indonesia nomor 46 tahun 2009 tentang Pedoman Umum Ejaan Bahasa Indonesia yang Disempurnakan
* Kamus Besar Bahasa Indonesia dalam jaringan (KBBI daring): kbbi.web.id