

- 2020, [Online]. Available: 10.12962/j23373520.v9i2.55028.
- [25] Sholichan, Jaelani Sidik,M.Si., Nur Wachid,M.Pd., “Pengaruh Sudut Serang Terhadap Koefisien Performa Turbin Angin Sumbu Horisontal Skala Mikro Naca 4412,” Vol. 1, No.1, Juli 2020.

**LAMPIRAN A**  
 (Spesifikasi Alat)

**A. Spesifikasi Blade 3 Sudu**

<b>Spesifikasi</b>	<b>Keterangan</b>
Bahan	Pipa PVC
Jumlah Sudu	3
Panjang	800 mm
Lebar Ujung	65 mm
Lebar Pangkal	90 mm
Sudut Serang	18°
Diameter	1,6 meter
Luas Penampang	71,875 mm <sup>2</sup>

**B. Spesifikasi Step Down Dc XL 4005**

<b>Spesifikasi</b>	<b>Keterangan</b>
Input Voltage	4V-38V
Output Voltage	1.25V- 36V (adjustable)
Output Current	0A-5A
Output Power	75W

**C. Spesifikasi Power Supply**

<b>Spesifikasi</b>	<b>Keterangan</b>
Input Voltage	220 VAC
Output Voltage	24 VDC
Output Current	10A
Output Power	240 W

#### **D. Spesifikasi Solar Charge Controller**

<b>Spesifikasi</b>	<b>Keterangan</b>
Jenis	0-25V DC
Rated Voltage	12V/24V
Rated Current	50A
Maximum PV input power	600W(12V) 1.200 W(24V)

#### **E. Spesifikasi Sensor Arus ACS712**

<b>Spesifikasi</b>	<b>Keterangan</b>
Rise time output	5 $\mu$ s
Bandwidth	80 KHz
Total kesalahan output	1.5 %
Suhu kerja TA (maksimal)	25°C
Tahanan konduktor internal	1,2 m $\Omega$
Tegangan isolasi minimum	2,1 kVRMS antara pin 1-4 dan pin 5-8
Sensitivitas output	66 mV/A
Kapasitas pengukuran	5 A DC dan AC

#### **F. Spesifikasi Sensor Tegangan**

<b>Spesifikasi</b>	<b>Keterangan</b>
Koneksi masukan	0-25V DC
Koneksi deteksi	0.024445-25V DC
Pengukuran Ketelitian	0.00489 V
Ukuran	25 x 13 mm

### G. Spesifikasi Sensor Anemometer

Spesifikasi	Keterangan
Tegangan Kerja	DC 3.3V/5V
Kecepatan Angin minimal	2.0 m/s
Output	Digital TTL
Tipe Sensor	Hall Effect

### H. Spesifikasi Liquid Crystal Display

Spesifikasi	Keterangan
Vss	Ground
Vcc	+5 Volt
Vee	Pengaturan Kontras
RS	RS = 0 untuk memilih register command RS= 1 untuk memilih register data
R/W	R/W = 0 untuk melakukan write R/W = 1 untuk melakukan read
E	Enable
DB 0 sampai DB 7	Data bus 8-bit

## I. Spesifikasi Arduino Uno

<b>Spesifikasi</b>	<b>Keterangan</b>
Mikrokontroler	Atmega 328 SMD
Tegangan Input	7-12 V
Operating Voltage	5V
Pin Digital I/O	14 (of which 6 provide PWM output)
Pin Analog Input	6
Arus DC per Pin I/O	20 mA
Arus DC Pin 3.3 V	50 mA
Memori Flash	32 KB of which 0,5 KB used by bootloader
SRAM	2 KB
EEPROM	1 KB
Clock Speed	16 MHz

## J. Spesifikasi Turbin Angin

<b>Spesifikasi</b>	<b>Keterangan</b>
Brand	NE
Rata rata daya	4000 Watt
Daya maksimal	4200 Watt
Tegangan rata rata	12/24 Volt
Kecapatan angin awal	2.0 m/s
Kecepatan angin rata rata	11.5 m/s
Berat	6.2 kg
Generator	Tiga fasa (AC)

### K. Spesifikasi Wind Turbine Controller

Spesifikasi	Keterangan
Rated Battery Voltage	12/24V
Rated Wind Generator Capacity	300W/600W
Wind Generator Braking Voltage	15V/30V
Wind Generator Recover Voltage	13.5 V
IP Protection Level	IP67

### L. Spesifikasi Baterai

Spesifikasi	Keterangan
Merek	SOLANA
Tegangan	12 Volt
Arus	100 Ah

### M. Spesifikasi Lampu LED

Spesifikasi	Keterangan
Daya	10 Watt
Tegangan	12 Volt

**LAMPIRAN B**  
(Kode Pemrograman)

**(Program Anemometer)**

```
void set_anemo() {  
    pinMode(anemo, INPUT_PULLUP);  
    digitalWrite(anemo, LOW);  
    detachInterrupt(digitalPinToInterrupt(anemo));  
    delay(10);  
    attachInterrupt(digitalPinToInterrupt(anemo), rpm_anemometer,  
    RISING); //Initialize pin interup  
    rpmcount = 0;  
    rpm = 0;  
    time_old = 0;  
}  
  
void kecepatan_angin()  
{ //Measure RPM  
    if ((millis() - time_old) > time_measure * 1000) {  
        countThing++;  
        detachInterrupt(digitalPinToInterrupt(anemo)); // Disable interrupt  
        when calculating  
        rps = float(rpmcount) / float(time_measure); // rotations per  
        second  
        rpm = 60 * rps; // rotations per minute
```

```
omega = 2 * PI * radius; // rad/s
angin = omega * rps * calibration_value; // m/s
velocity_kmh = angin * 3.6; // km/h
if (countThing == 1) // Send data per 25 seconds
{
    countThing = 0;
}
time_old = millis();
rpmcount = 0;
attachInterrupt(digitalPinToInterrupt(anemo), rpm_anemometer,
RISING); // enable interrupt
}

void rpm_anemometer() {
if (long(micros()) - last_micros) >= 5000)
{ // time to debounce measures
    rpmcount++;
    last_micros = micros();
}
// Serial.println("** detect **");
}
```

**(Program Daya Anemometer)**

```
#include <LiquidCrystal_I2C.h>
LiquidCrystal_I2C lcd(0x27, 16, 2);

#define anemo 2
#define volt A0
#define arus A1

//Variabel Anemo
int time_old, last_micros, rpmcount;
float rps, rpm, omega, angin, velocity_kmh;
float radius = 0.125;
int time_measure = 2;
float calibration_value = 2.0;
int countThing = 0;

//Variabel VA
int R1 = 30000;
int R2 = 7500;
double tegangan;
int mVperAmp = 185;
int RawValue ;
```

```
int ACSOffset = 2450;  
double Voltage = 0;  
double Amps = 0;  
  
void setup() {  
    set_anemo();  
    set_VA();  
    lcd.init();  
    lcd.backlight();  
    Serial.begin(9600);  
  
}  
  
void loop() {  
    VA();  
    kecepatan_angin();  
  
    lcd.setCursor(0,0);  
    lcd.print("V:" + String(tegangan));  
    lcd.setCursor(8,0);  
    lcd.print(" I:" + String(Amps));  
    lcd.setCursor(0,1);
```

```
lcd.print("Angin :" + String(angin));  
lcd.setCursor(12,1);  
lcd.print("m/s");  
}  
  
}
```

### (Program tegangan dan arus)

```
void set_VA() {  
    pinMode(volt, INPUT);  
    pinMode(arus, INPUT);  
}  
  
int time_current;  
  
void VA() {  
    //volt  
    int value = analogRead(volt);  
    float Vmodul = (value * 5.0) / 1024.0;  
    tegangan = Vmodul * 5; //5 dari hasil rumus pembagi tegangan r1 =  
    30Kohm r2 = 7,5Kohm  
  
    //arus  
    RawValue = analogRead(arus);  
    Voltage = (RawValue / 1024.0) * 5000; // Voltage ( mV )
```

```
Amps = ((Voltage - ACSoffset) / mVperAmp);  
delay(1000);  
}
```

**LAMPIRAN C**  
(Foto kegiatan pembuatan tugas akhir)



