

Integrasi ESP 32 Pada Sistem *Swimming Lap Counter* Menggunakan Sensor *Infrared Obstacle Avoidance*

1st Athalla Ardrasayoga
Fakultas Teknik Elektro
Universitas Telkom
Bandung, Indonesia

nsayoga@student.telkomuniversity.ac.id

2nd Mohammad Ramdhani
Fakultas Teknik Elektro
Universitas Telkom
Bandung, Indonesia

mohammadramdhani@telkomuniversity.ac.id

3rd Dien Rahmawati
Fakultas Teknik Elektro
Universitas Telkom
Bandung, Indonesia

dienrahmawati@telkomuniversity.ac.id

Abstrak — Penelitian ini membahas pengembangan sistem penghitung putaran renang otomatis menggunakan sensor IR *obstacle avoidance*, yang dirancang untuk meningkatkan akurasi dan efisiensi dalam mencatat waktu dan jumlah putaran pada perlombaan renang. Dalam konteks regulasi yang ditetapkan oleh *Federation Internationale de Natation Amateur* (FINA) dan Persatuan Renang Seluruh Indonesia (PRSI), alat ini diharapkan mampu menggantikan metode manual yang sering digunakan dalam latihan dan kompetisi. Melalui integrasi mikrokontroler ESP32 dengan sensor IR *obstacle avoidance*, alat ini menunjukkan jarak deteksi objek yang baik, dengan rata-rata jarak deteksi sistem kurang dari 3cm. Selain itu sistem *swimming lap counter* dapat mendeteksi objek dengan waktu deteksi kurang dari 1 second. Hasil ini menunjukkan bahwa alat ini dapat memberikan data yang lebih akurat dan konsisten dibandingkan metode manual, sehingga dapat digunakan untuk mendukung penilaian prestasi atlet dengan lebih baik. Alat ini diharapkan dapat menjadi solusi efektif untuk meningkatkan keakuratan dan efisiensi dalam pencatatan waktu dan putaran pada perlombaan renang, baik di tingkat latihan maupun kompetisi.

Kata kunci— regulasi renang, alat hitung putaran, akurasi waktu, perlombaan renang

I. PENDAHULUAN

Dalam perlombaan renang, berbagai peraturan diatur oleh federasi terkait. *Federation Internationale de Natation Amateur* (FINA) mengatur regulasi untuk perlombaan internasional, sementara PRSI mengatur di tingkat nasional. Berbagai petugas berperan penting dalam perlombaan renang, termasuk wasit, starter, supervisor, *inspector of turns*, dan pencatat waktu. Untuk perlombaan perorangan jarak 800 m dan 1500 m, *inspector of turns* di setiap lintasan mencatat jumlah putaran yang ditempuh atlet renang [1]. Pada saat latihan maupun kompetisi tingkat rendah, perhitungan waktu dan jumlah putaran masih dilakukan secara manual. Metode ini melibatkan penggunaan *stopwatch* oleh pelatih atau petugas, serta pencatatan jumlah putaran secara langsung oleh pengawas. Meskipun cara ini sederhana dan tidak memerlukan peralatan canggih, metode manual rentan

terhadap kesalahan manusia dan kurang akurat dibandingkan dengan sistem otomatis. Hal ini dapat mempengaruhi penilaian prestasi atlet dan mempersulit evaluasi kemajuan mereka secara tepat. Oleh sebab itu, diperlukan alat otomatis penghitung waktu dan putaran renang untuk membantu kinerja petugas dan memastikan keakuratan hasil setiap atlet dalam perlombaan [2].

Jurnal ini membahas tentang pengembangan sistem *swimming lap counter* menggunakan sensor IR *obstacle avoidance*. Pengembangan alat *swimming lap counter* ini diharapkan memiliki tingkat sensitivitas yang tinggi untuk memudahkan pengguna dalam mencetak angka pada saat perlombaan. Hal ini, dapat membantu para atlet renang dalam mencatat waktu terbaik dalam suatu *race* baik dalam perlombaan maupun latihan renang

II. KAJIAN TEORI

A. Manajemen Perlombaan

Pada perlombaan renang terdapat struktur manajemen yang sistematis, pada dasarnya panitia penyelenggara renang memiliki atas segala hal yang tercantum maupun tidak tercantum dalam peraturan FINA. Pada Olympic Games FINA selaku federasi perlombaan renang internasional menetapkan jumlah dari panitia atau petugas penyelenggaraan perlombaan. Namun, pada ajang perlombaan tingkat nasional atau regional penyelenggaraan perlombaan berhak menentukan jumlah panitia perlombaan. Panitia atau petugas penyelenggara perlombaan memiliki perannya yang berbeda-beda [2].

Ini terbagi menjadi beberapa sektor, salah satunya adalah juri yang mengatur dan berhak memulai dan menyelesaikan *race* dari perlombaan renang. Selanjutnya ada, pengawas ruang kontrol yang bertugas untuk memastikan waktu otomatis pada layar dapat bekerja dengan baik. Peran supervisor ruang kontrol sangat krusial dalam menentukan pemenang perlombaan, supervisor ruang kontrol memiliki tanggung jawab untuk melaporkan hasil dari perlombaan yang sudah di jalankan [3]. Pada dasarnya setiap ajang perlombaan renang yang ada para penyelenggara renang sudah didukung dengan berbagai alat penghitung. Namun,

dari berbagai alat penghitung lap renang masih banyak hal yang dikeluhkan oleh banyak atlet dan wasit. Dari berbagai banyak hal yang dikeluhkan oleh atlet dan wasit perlombaan renang, hal utama yang menjadi *highlight* adalah tingkat sensitivitas alat yang rendah sehingga dapat mempengaruhi akurasi perhitungan.

B. Penghitung Lap Konvensional

1. Aqua Tally

Kekurangan *aqua tally* dalam menghitung lap renang adalah sering kali terjadi kesalahan dalam perhitungan yang diakibatkan oleh pengaruh arus air. Kondisi ini diperparah dengan kurangnya integrasi sistem perhitungan dengan teknologi modern yang tersedia. Pencatatan dan perhitungan masih dilakukan secara manual, sehingga rentan terhadap kesalahan manusia dan tidak efisien.

2. Finger Lap Counter

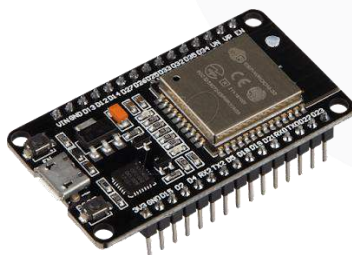
Finger Lap Counter memiliki beberapa kekurangan yang signifikan. Alat ini dapat mengganggu ritme renang karena harus ditempatkan pada ujung jari perenang, sehingga berpotensi mengurangi kenyamanan dan performa atlet. Selain itu, penggunaan alat ini memiliki tingkat human error yang tinggi, karena tergantung pada keakuratan dan konsistensi perenang dalam menggunakannya. Kekurangan lain yang penting adalah alat ini tidak dapat dilihat oleh wasit, sehingga menyulitkan pengawasan dan verifikasi selama kompetisi berlangsung.

3. Omega Digital Lap Counter

Omega Digital Lap Counter memiliki beberapa kekurangan yang perlu diperhatikan. Alat ini masih dihubungkan dengan kabel dan belum menggunakan teknologi nirkabel (*wireless*), yang dapat membatasi fleksibilitas dan kemudahan penggunaan. Selain itu, perangkat ini sulit ditemukan di pasaran, sehingga aksesibilitasnya menjadi terbatas bagi pengguna. Harga yang mahal juga menjadi salah satu kendala utama, membuatnya kurang terjangkau bagi banyak pihak yang memerlukan alat ini untuk keperluan pelatihan atau kompetisi.

C. Komponen Utama

1. Mikrokontroler ESP 32



GAMBAR 1
Mikrokontroler ESP32

ESP32 adalah mikrokontroler yang dirancang dan dikembangkan oleh Espressif Systems. Mikrokontroler ini dilengkapi dengan fitur WiFi dan Bluetooth, memungkinkan kontrol perangkat elektronik melalui jaringan nirkabel. Dalam pengembangan aplikasi dengan ESP32, terdapat berbagai bahasa pemrograman yang dapat digunakan, termasuk C, C++, Python, dan JavaScript. Dengan menggunakan bahasa pemrograman dan alat pengembangan yang tepat, pengembang dapat dengan mudah menciptakan

aplikasi yang berjalan pada platform ESP32 [4]. Dalam jurnal ini, ESP32 akan mendapatkan data dari pendeteksian objek dari sensor yang ada. Nantinya, ESP32 akan mengolah data *object detection* untuk memberikan perintah perhitungan kepada komponen pendukung yang terdapat di alat *swimming lap counter*.

2. Sensor Infrared Obstacel



GAMBAR 2
Sensor IR

Sensor IR adalah sensor yang mendeteksi rintangan melalui pantulan cahaya inframerah. Ketika modul sensor mendeteksi objek di depannya, cahaya yang dipantulkan akan memiliki intensitas yang dapat disesuaikan menggunakan potensiometer. Sensor ini memberikan output berupa nilai *HIGH* atau *LOW*, di mana nilai *LOW* menunjukkan adanya penghalang di depan sensor, sementara nilai *HIGH* menunjukkan tidak adanya penghalang. IR *emitter* memancarkan cahaya inframerah ke arah rintangan atau objek, yang kemudian dipantulkan kembali dan diterima oleh IR *receiver* [5].

D. Komponen Elektronika Pendukung

1. Step-down LM2596



GAMBAR 3
Step-down LM2596

StepDown LM2596 DC-DC adalah konverter yang berfungsi menurunkan tegangan dengan mengonversi tegangan masukan DC menjadi tegangan keluaran DC yang lebih rendah [6].

<i>Input Voltage</i>	DC 3V-40V
<i>Output Voltage</i>	DC 1.5V-35V
<i>Arus max</i>	3A
<i>Ukuran Board</i>	42mm x 20mm x 14mm

Pada pengembangan alat *swimming lap counter* kegunaan *stepdown* LM2596 adalah untuk menurunkan daya dari sumber tegangan sistem dari 12 V ke 5 V untuk dihubungkan ke mikrokontroler ESP32. Modul *stepdown* memiliki efisiensi yang tinggi, karena mengubah tegangan

dengan menggunakan prinsip switching, yang mengurangi panas yang dihasilkan.

2. Buzzer HRB-N80



GAMBAR 4
Buzzer HRB-N80

Buzzer HRB-N80 adalah komponen elektronika yang berfungsi mengubah getaran listrik menjadi getaran suara. Prinsip kerjanya mirip dengan loudspeaker, terdiri dari kumparan yang terpasang pada diafragma. Ketika kumparan dialiri arus listrik, ia berubah menjadi elektromagnet yang akan tertarik ke dalam atau keluar tergantung pada arah arus dan polaritas magnetnya. Karena kumparan ini terhubung dengan diafragma, setiap gerakan kumparan menggerakkan diafragma secara bolak-balik, menghasilkan getaran udara yang memproduksi suara. [7]. Dalam pengembangan alat *swimming lap counter* buzzer HRB-N80 difungsikan sebagai penanda dimulainya perlombaan. Ketika alat sudah diaktifkan maka mikrokontroler ESP32 akan mentrigger buzzer untuk mengeluarkan suara, sekaligus pertanda atlet memulai *race* renang yang ada.

3. Baterai 3,7 volt



GAMBAR 5
Baterai 3,7V

Baterai lithium-ion 3,7 Volt 18650 adalah sel isi ulang dengan dimensi 18mm x 65mm, yang telah menjadi model baterai populer dalam berbagai pengembangan sistem. Sel ini mampu menyediakan daya yang signifikan, sehingga sering digunakan dalam perangkat berdaya tinggi serta mesin besar. Keunggulan utama baterai lithium-ion 3,7 Volt 18650 meliputi berat yang ringan, kapasitas penyimpanan yang besar, serta ketahanan terhadap efek memori. Selain itu, baterai ini memiliki siklus hidup yang panjang dan efisiensi energi yang tinggi, menjadikannya pilihan yang andal dan ekonomis untuk berbagai kebutuhan energi portabel. [8]

Tegangan nominal	3.7V
Kapasitas minimum	1200-2600mAh

Resistansi	< 40mΩ
------------	--------

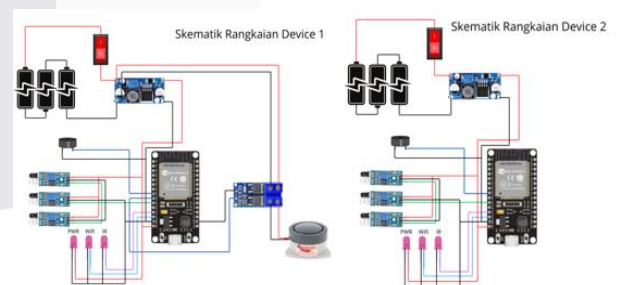
4. Battery Management System



GAMBAR 6
BMS

Battery Management System (BMS) merupakan sebuah sistem elektronik yang berperan penting dalam pengelolaan baterai. BMS berfungsi untuk mengendalikan dan menyeimbangkan lingkungan baterai, menjaga setiap sel dalam paket baterai agar tetap berada dalam kondisi aman [9]. Lebih lanjut, BMS memainkan peran kunci dalam meningkatkan kinerja keseluruhan baterai dengan mengoptimalkan penggunaannya. Ini dilakukan melalui berbagai mekanisme kontrol dan pemantauan yang memastikan bahwa baterai tidak mengalami overcharging atau overheating, yang dapat merusak sel baterai dan mengurangi umur pakainya [Liao, Yuan, J.Huang, Q. Zeng. 2011. Distributed Battery Management System in Battery Electric Vehicle. *Advanced Materials Research*. Vols. 201-203, hal. 2427-2430] Selain itu, BMS mendukung peningkatan umur baterai dengan melakukan penyeimbangan sel, yang memastikan bahwa setiap sel dalam paket baterai memiliki tegangan dan kapasitas yang seragam. Hal ini sangat penting untuk menghindari kerusakan dini pada sel tertentu yang bisa mempengaruhi keseluruhan paket baterai. Dengan demikian, BMS tidak hanya meningkatkan kinerja baterai tetapi juga memastikan efisiensi energi yang lebih tinggi dan penghematan biaya dalam jangka panjang.

E. Skematik Rangkaian



GAMBAR 7
Skematik Rangkain Sistem

Pada *schematic* rangkaian *swimming lap counter* diatas terdiri dari berbagai komponen utama dan pendukung. Didalam *schematic* rangkaian di atas, sensor dirangkai secara paralel dan *output* dari sensor dihubungkan pin D27 dari ESP32. Sementara itu, pin untuk pin *output* LED dan buzzer dihubungkan ke pin D12, D13, dan D25 dari sensor ESP32. Pada rangkaian VCC *schematic* diatas dirangkai seluruh rangkaian dihubungkan pada pin VCC yang sudah

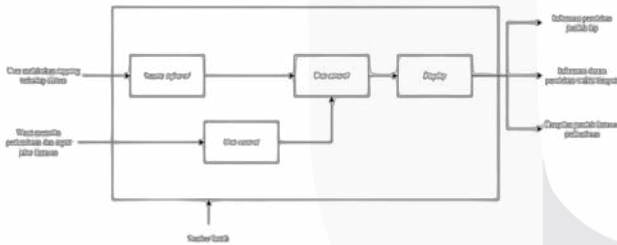
ditempelkan pada *breadboard* sistem, pin dari rangkaian VCC yang sudah dirangkai akan dihubungkan pada pin VCC pada ESP32. Selain itu, untuk rangkaian *ground* pada alat *swimming lap counter* sama seperti rangkaian VCC. Setelah seluruh rangkaian *ground* sudah dihubungkan pada pin yang telah dipasang di dalam *breadboard* maka selanjutnya akan dihubungkan ke pin *ground* dari ESP32. Pada rangkaian skematik *device 1* penggunaan buzzer 12 VDC disambungkan ke mosfet sebelum nantinya *output* yang ada pada buzzer akan disambungkan ke ESP32.

III. METODE

Jurnal ini membahas tentang metode untuk menjalankan sistem *swimming lap counter* menggunakan sensor IR *obstacel avoidance* yang berfungsi untuk mendeteksi objek, hasil data yang didapatkan sensor IR *obstacel avoidance* akan terintegrasi dengan mikrokontroler ESP32. Selanjutnya, setelah terintegrasi sistem *swimming lap counter* dapat mealukan pendeteksian objek secara *real-time* dari *input* pendeteksian dari sensor IR *obstacel avoidance*.

ESP32 akan diprogram guna menerima data dari pendeteksian objek sensor, data ini akan berisi hasil deteksi objek yang di dapat berdasarkan sentuhan atlet renang. Berdasarkan hasil yang di dapat, ESP32 akan mengontrol seluruh komponen pendukung untuk mengaktifkan alat *swimming lap counter* dan memulai perhitungan durasi dan perpindahan jumlah lap berdasarkan data yang telah diolah.

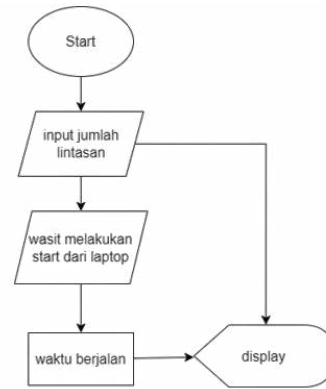
A. Diagram Blok Sistem



GAMBAR 8 Diagram Fungsi Sitem

Gambar 8 merupakan gambar blok diagram blok sistem dari alat *swimming lap counter*. Dapat dilihat dari diagram blok yang ada bahwa terdapat 2 masukan yaitu *tapping user* dan wasit input jalur lintasan perlombaan. Pada masukan yang pertama yaitu ketika *user* melakukan *tapping*, sensor akan mendeteksi objek. Hasil dari nilai pendeteksian objek akan dikirimkan ke *unit control* (mikrokontroler). Kemudian *unit control* juga akan menerima informasi jalur lintasan dari hasil *input* wasit, yang telah dioleh oleh *unit central*. Selanjutnya, informasi yang sudah didapat oleh *unit control* akan langsung ditampilkan pada *display* yang sudah tersedia. *Display* yang ada akan menampilkan informasi perolehan jumlah lap, informasi perolehan waktu tempuh, dan tampilan jumlah lintasan perlombaan.

B. Flowchart



GAMBAR 7 Flowchart Sistem

Gambar 9 menunjukkan *flowchart* aktivasi sistem dari alat penghitung putaran renang (*Swimming Lap Counter*). Pada awal pertandingan, wasit akan mengaktifkan sistem. Setelah diaktifkan, sistem akan mulai menghitung jumlah putaran dan mencatat waktu yang diperoleh. Input jumlah lintasan dilakukan oleh wasit melalui perangkat yang tersedia dan langsung terhubung ke *display*.



GAMBAR 8 Flowchart Pengolahan Data Sistem

Gambar 10 menunjukkan *flowchart* pengolahan data dari *unit control* ke *unit central*. Hasil pengukuran yang diperoleh dari sensor akan diproses oleh *unit control*. Input perhitungan N+1 meliputi jumlah putaran dan waktu tempuh perenang. Setelah data diproses oleh *unit control*, data tersebut akan dikirimkan ke *unit central*. Data yang telah dikirim ke *unit central* akan ditampilkan secara *real-time*.

C. Desain Alat



GAMBAR 9
Desain Alat

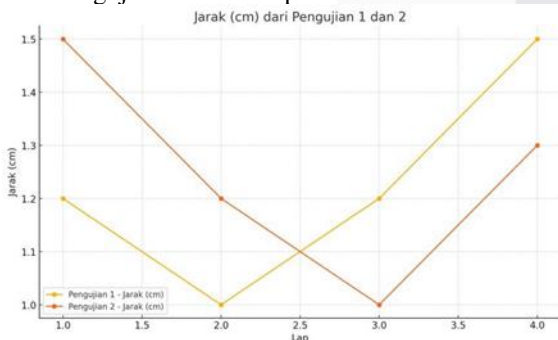
Berdasarkan Gambar 11, desain pelindung sistem ini berbentuk kotak yang digunakan untuk menyimpan sensor di bagian bawah konstruksi. Selain itu, terdapat ruang kotak di bagian atas untuk menyimpan baterai dan unit control.

Pelindung sistem ini memiliki ukuran 15 cm dengan ketebalan 12 mm, yang cukup besar untuk menyimpan sensor pendeteksi dengan aman dan efisien. Tempat penyimpanan unit control dan baterai memiliki ukuran 15x12x10 cm dengan ketebalan 12 mm, sehingga memberikan ruang yang cukup untuk komponen elektronik penting tersebut.

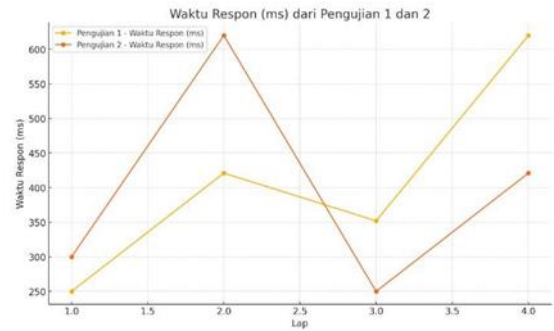
IV. HASIL DAN PEMBAHASAN

Pada penelitian kali ini, menghasilkan berbagai data untuk menunjang alat *swimming lap counter*. Berhasilnya integrasi antara mikrokontroler ESP32 dan sensor IR *obstacle avoidance* menghasilkan data pengujian waktu respons sekaligus jarak deteksi objek sensor dan tingkat kesalahan perhitungan durasi pada saat *race* renang.

A. Hasil Pengujian Waktu Respon dan Jarak Deteksi Sensor



GAMBAR 10
Grafik Rata-rata Pengujian Jarak



GAMBAR 11
Grafik Rata-rata Pengujian Waktu Respon

- Berdasarkan grafik rata-rata jarak pengujian yang ada maka didapatkan perhitungan mean dari setiap *device* yang ada. Berikut hasil perhitungan yang di dapat :

$$\text{Mean } (\mu) = \frac{\sum_{i=1}^n x_i}{n}$$

Device 1

$$\mu = \frac{1.2+1.5+1.3+1.4+1.8+1.2+1.9+1.4}{8} = \frac{11.7}{8} = 1.4625 \text{ cm}$$

Device 2

$$\mu = \frac{1.5+1.7+1.5+1.7+1.1+1.3+1.4+1.6}{8} = \frac{11.8}{8} = 1.475 \text{ cm}$$

- Berdasarkan tabel rata-rata waktu respon yang ada maka didapatkan perhitungan mean dari setiap *device* yang ada. Berikut hasil perhitungan yang di dapat :

$$\text{Mean } (\mu) = \frac{\sum_{i=1}^n x_i}{n}$$

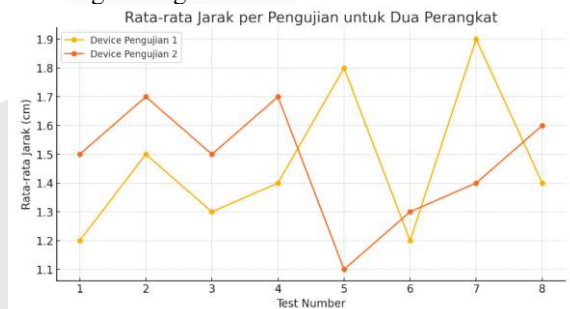
Device 1

$$\mu = \frac{250+270+591+260+220+200+280+240}{8} = \frac{2311}{8} = 288.875 \text{ ms}$$

Device 2

$$\mu = \frac{300+320+340+340+290+520+240+210}{8} = \frac{2560}{8} = 320 \text{ ms}$$

B. Perhitungan Tingkat Kesalahan Sistem



GAMBAR 12
Grafik Rata-rata Pengujian Error Sistem

Berdasarkan grafik pengujian tingkat kesalahan renang di atas, dihitung selisih waktu dan tingkat kesalahan dari sistem yang ada. Metode yang digunakan untuk mengukur tingkat kesalahan adalah *Mean Absolute Percentage Error (MAPE)*. MAPE digunakan untuk mengevaluasi akurasi prediksi dengan menghitung rata-rata persentase kesalahan absolut antara nilai prediksi dan nilai sebenarnya. Metode ini dipilih karena sifatnya yang mudah dipahami oleh berbagai kalangan. MAPE memberikan informasi mengenai besarnya kesalahan prediksi dalam persentase dari nilai sebenarnya.

Semakin rendah nilai MAPE, semakin tinggi akurasi prediksinya [10].

Rumus Perhitungan

Mean Absolute Percentage Error (MAPE)

$$\text{MAPE} = \frac{1}{n} \sum_{t=1}^n \frac{|Y_t - \hat{Y}_t|}{Y_t}$$

Berdasarkan hasil pengujian diatas didapati bahwa tingkat kesalahan *device* 1 pada 8 pengujian adalah 2.40 % - 3.84 %. Sedangkan, pada pengujian *device* 2 tingkat rata-rata kesalahan yang ada dari 8 pengujian adalah 1.52 % - 3.00 %. Perhitungan MAPE memiliki kriteria dari perhitungan error.

V. KESIMPULAN

Dari uji coba yang sudah dilakukan, dapat disimpulkan bahwa rancangan sistem *swimming lap counter* pada penelitian yang sudah dilakukan, menghasilkan produk penghitung putaran renang yang memiliki jarak deteksi waktu respon serta tingkat kesalahan yang sesuai dengan spesifikasi sistem. Alat *swimming lap counter* yang ada mampu mendeteksi tangan dengan akurasi rata-rata jarak 0 hingga 1,4 cm pada *device* 1 dan *device* 2. Tingkat sensitivitas alat dalam mendeteksi objek sangat responsif, dengan waktu respons rata-rata sebesar 288 milidetik pada *device* 1 dan 320 milidetik pada *device* 2. Angka ini menunjukkan bahwa perangkat tersebut mampu merespons dalam waktu kurang dari satu detik, yang menunjukkan sistem dapat bekerja dengan baik. Selain itu, alat ini juga memiliki tingkat kesalahan yang sangat rendah, dengan nilai persentase kesalahan berkisar antara 2,40% hingga 3,84% untuk *device* 1 dan 1,52% hingga 3,00% untuk *device* 2. Rentang nilai kesalahan ini menempatkan perangkat dalam kategori "sangat baik" berdasarkan standar MAPE (*Mean Absolute Percentage Error*).

REFRENSI

- [1] M. D. H. N. E. Aditya, "EFEKTIFITAS SOFTWARE SWIM RACE SYSTEM TERHADAP PENEMPATAN NOMOR, SERI, DAN LINTASAN," *Jurnal Kevelatihan Olahraga*, vol. 1, p. 22, 2016.
- [2] S. d. M. B. Ilyas, "Peraturan Perlombaan Renang FINA," *Peraturan Renang*, p. 56, 2021.
- [3] P. M. D. Sanjaya, "MANAJEMAN PERLOMBAAN DALAM MEMASYARAKATKAN OLAHRAGA RENANG DI WILAYAH KOTA MERAUKE," *J.IJOSC*, vol. 2, no. 2, pp. 1-6, 2022.
- [4] H. a. R. A. P. Kusumah, "Penerapan Trainer Interfacing Mikrokontroler dan Internet Of Things Berbasis Esp32," *Journal Cerita*, vol. 5, no. 2, pp. 120-134, 2019.
- [5] R. A. a. A. F. I. Abd. Wahid Sholeh, "RANCANG BANGUN ROBOT BERBASIS RFID LOCALIZATION DAN OBSTACLE AVOIDANCE," *SinarFe7*, vol. 3, no. 1, 2020.
- [6] C. Cekdin, Z. Nawawi and M. Faizal, "An Effort to Reduce Voltage from DC to DC Converter with a Monolithic Circuit Based on IC LM 2596," *Journal of Computational and Theoretical*, vol. 16, no. 12, p. 21, 2019.
- [7] S. Nurcahyo, "Aplikasi dan teknik pemrograman mikrokontroler," *Jurnal Pembelajaran Teknik*, vol. 1, no. 2, p. 32, 2020.
- [8] T. P. Cahyono, "PENGUJIAN KARAKTERISTIK BATERAI LITHIUM-ION DENGAN METODE FUZZY DENGAN BEBAN BERVARIASI," *Jurnal Arus Elektro*, vol. 6, no. 3, p. 67, 2020.
- [9] V. P. N. M. K. A. D. S. Labade, "Lead Acid Battery Management System For Electricalvehicles," *International Journal Of Electronics and Communication Engineering & Technology (IJECET)*, vol. 4, no. 3, pp. 97-107, 2013.
- [10] C. V. Hudiyanti, F. A. Bachtiar and B. D. Setiawan, "Perbandingan Double Moving Average dan Double Exponential Smoothing untuk Peramalan Jumlah Kedatangan Wisatawan Mancanegara," *Jurnal Pengembangan Teknologi Informasi dan Ilmu Komputer*, vol. 3, no. 3, p. 22, 2019.