LAMPIRAN

Lampiran 1 surat kesediaan pembimbing TA pembimbing 1

SURAT KESEDIAN MEMBIMBING TA

Yang bertanda tangan di bawah ini:

: Muhamad Bakhar, M.Kom Nama

NIDN : 0622028602 **NIPY** : 04.014.179 Jabatan Struktural : Dosen Tetap Jabatan Fungsional : Lektor

Dengan ini menyatakan bersedia untuk menjadi pembimbing I pada Tugas Akhir mahasiswa Berikut:

Nama M. Zidan Fadhilah

Nim 22040084

: DIII Teknik Komputer Program Studi

Judul TA

SISTEM MONITORING KURSI RODA ELEKTRIK BERBASIS ANDROID MENGGUNAKAN SENSOR ULTRASONIK, SENSOR GPS, DAN PEMANTAU

KESEHATAN

Demikian pernyataan ini di buat agar dapat dilaksanakan sebagaimana mestinya.

Tegal, 19 Maret 2025

Mengetahui

NIPY. 12.013.168

Ka. Prodi DIII Teknik Komputer

Muhamad Bakhar, M.Kom

Dosen Pembimbing I,

NIPY. 04.014.179

Lampiran 2 surat kesediaan membimbing TA pembimbing 2

SURAT KESEDIAN MEMBIMBING TA

Yang bertanda tangan di bawah ini:

Nama

: Wildani Eko Nugroho, M. Kom

NIDN

: 0617078204

NIPY

: 12.013.169

Jabatan Struktural : Dosen Tetap

Jabatan Fungsional : Lektor

Dengan ini menyatakan bersedia untuk menjadi pembimbing II pada Tugas Akhir mahasiswa

Berikut:

: M.Zidan Fadhilah

Nim

: 22040084

Program Studi : DIII Teknik Komputer

Judul TA

: SISTEM MONITORING KURSI RODA ELEKTRIK

BERBASIS ANDROID MENGGUNAKAN SENSOR ULTRASONIK, SENSOR GPS, DAN PEMANTAU

KESEHATAN

Demikian pernyataan ini di buat agar dapat dilaksanakan sebagaimana mestinya.

Tegal, 17 April 2025

Mengetahui

Ka. Prodi DIII Teknik Komputer

Ida Afriliana. S.T,M.KOM

NIPY. 12.013.168

Dosen Pembimbing II,

Wildani Eko Nugroho, M. Kom

NIPY. 12.013.169

Lampiran 3 Dokumentasi



Lampiran 4 Source code

```
#include <TinyGPS++.h>
#include <WiFi.h>
#include <Firebase_ESP_Client.h>
#include <MiFi.h>
#include *MiFi.h>
#include *MiFi.h>
#include *Max30105.h"
#include "Max30105.h"
#include "heartRate.h"

// Config
const char* ssid = "pp";
const char* ssid = "pp";
define FIREBASE_HOST "ziwarr-dcc21-default-rtdb.firebaseio.com"
#define FIREBASE_AUTH "eq3KIgdI3wU0UVGHODN2PfMPKZlUkfHBEUQddoCc"
#ddefine RXD2 17
#define RXD2 16

// GPS Configuration
#define GPS_BAUD 9600
#define GPS_BAUD 9600
#define GPS_UPDATE_RATE 5 // SHz update rate
#ddefine GPS_ITMEOUT 30000 // 30 detik timeout untuk fix

// Sensor vars
MAX30105 particleSensor;
const byte RATE_SIZE = 6;
byte rates[RATE_SIZE];
byte rates[RATE_SIZE];
byte ratespot = 0;
long lastBeat = 0;
int beatAwg = 0;
float spo2Value = 0;

// Timing - optimized
unsigned long lastSensor = 0;
```