

**PENGGUNAAN MOTOR STEPPER SEBAGAI  
PEMOTONG OTOMATIS DAN PENGATUR  
KETEBALAN PADA MIKTOROM**

**TUGAS AKHIR**



**Disusun Oleh :**

**Nadindra Alam Banyu Aji**

**20183010102**

**PROGRAM STUDI D3 TEKNOLOGI ELEKTRO-MEDIS  
PROGRAM VOKASI  
UNIVERSITAS MUHAMMADIYAH YOGYAKARTA  
2023**

**PENGGUNAAN MOTOR STEPPER SEBAGAI PEMOTONG  
OTOMATIS DAN PENGATUR KETEBALAN PADA  
MIKTOROM**

**TUGAS AKHIR**

Diajukan Kepada Program Vokasi Universitas Muhammadiyah  
Yogyakarta untuk Memenuhi Sebagian Persyaratan Guna Memperoleh  
Gelara Ahli Madya (A.Md) Program Studi D3 Teknologi Elektro-medis



**Disusun Oleh :**

**Nadindra Alam Banyu Aji**

**20183010102**

**PROGRAM STUDI D3 TEKNOLOGI ELEKTRO-MEDIS**

**PROGRAM VOKASI**

**UNIVERSITAS MUHAMMADIYAH YOGYAKARTA**

**2023**

## PERNYATAAN

Penulis menyatakan bahwa dalam tugas akhir ini tidak terdapat karya yang pernah diajukan untuk memperoleh derajat Profesi Ahli Madya atau gelar kesarjanaan pada suatu perguruan tinggi dan sepanjang pengetahuan penulis juga tidak terdapat pendapat yang pernah ditulis atau diterbitkan oleh orang lain, kecuali yang secara tertulis diacu dalam naskah ini serta disebutkan dalam daftar pustaka.

Yogyakarta, 20 Juni 2022

Yang Menyatakan,



Nadindra Alam Banyu Aji

## **KATA PENGANTAR**

Puji syukur penulis panjatkan atas rahmat dan kehadiran Tuhan Yang Maha Esa karena berkat rahmat dan karunianya penulis dapat menyelesaikan KTI dengan judul Penggunaan Motor Stepper Sebagai Pemotong Otomatis dan Pengatur Ketebalan pada Mikrotom. Laporan tugas akhir ini disusun untuk memperoleh gelar Ahli Madya (A.Md). Penulis mengucapkan terima kasih kepada :

1. Allah SWT karena berkat rahmat dan karunianya penulis dapat menyelesaikan laporan tugas akhir ini.
2. Kepada orang tua yang telah membantu dan memberi pengertian dan dukungan serta fasilitas dalam melaksanakan laporan tugas akhir ini.
3. Bapak Prof. Dr. Bambang Jatmiko, S.E., M.Si., selaku Direktur Program Vokasi Universitas Muhammadiyah Yogyakarta, Erika Loniza, S.T., M.Eng selaku kepala program studi Teknologi Elektro-medis yang telah membantu kelancaran dalam pembuatan laporan ini.
4. Ir.Erika Loniza, S.T., M.Eng sebagai dosen pembimbing Satu, dan Brama Sakti Handoko,S.T. sebagai dosen pembimbing Kedua, yang telah dengan penuh kesabaran dan keikhlasan memberikan ilmu serta bimbingan untuk mempermudah penulis.
5. Bapak dan Ibu Dosen Program Studi Teknologi Elektro-medis Universitas Muhammadiyah Yogyakarta yang telah memberikan ilmu kepada penulis.
6. Para staff Program Studi Teknologi Elektro-medis Universitas Muhammadiyah Yogyakarta yang telah membantu penulis.
7. Para laboran Program Studi Teknologi Elektro-medis Universitas Muhammadiyah Yogyakarta yang telah membantu dalam penyelesaian maupun pemecahan masalah yang dihadapi penulis.
8. Seluruh teman-teman Teknologi Elektro-medis Universitas Muhammadiyah Yogyakarta yang telah memberikan semangat dan motivasi dalam pelaksanaan dan pembuatan laporan tugas akhir ini.
9. Aurelia Fanny Arista yang telah memberikan semangat, motivasi, dan dukungan fasilitas dalam pelaksanaan dan pembuatan laporan tugas akhir ini.

Penulis menyadari sepenuhnya bahwa laporan Tugas Akhir ini masih jauh dari sempurna, untuk itu semua jenis saran, kritik dan masukan yang bersifat membangun sangat penulis harapkan. Akhir kata, semoga tulisan ini dapat memberikan manfaat dan wawasan tambahan bagi para pembaca dan khususnya bagi penulis sendiri.

Yogyakarta, 20 Juni 2022

A handwritten signature in blue ink, consisting of stylized initials and a surname, positioned above the printed name.

Nadindra Alam Banyu Aji

20183010102

## DAFTAR ISI

KATA PENGANTAR.....	iv
DAFTAR ISI.....	iii
DAFTAR GAMBAR .....	viii
DAFTAR TABEL.....	ix
ABSTRAK.....	x
ABSTRACT.....	xi
BAB I PENDAHULUAN .....	1
1.1. Latar Belakang.....	1
1.2. Rumusan Masalah.....	3
1.3. Batasan Masalah .....	3
1.4. Tujuan Penelitian .....	3
1.4.1.Tujuan Umum .....	3
1.4.2.Tujuan Khusus.....	3
1.5. Manfaat Penelitian .....	4
1.5.1.Manfaat Teoritis .....	4
1.5.2.Manfaat Praktis.....	4
BAB II TINJAUAN PUSTAKA.....	5
2.1. Penelitian Terdahulu .....	5
2.2. Landasan Teori.....	9
2.2.1.Histoteknik .....	9
2.2.2.Microtome .....	9
2.2.3. <i>Microtome Knives</i> .....	10
2.2.4. <i>Motor Stepper</i> .....	11
2.2.5. <i>Driver TB6600</i> .....	12
2.2.6.Arduino Uno.....	13
2.2.7.LCD 16x2.....	13
2.2.8.Modul <i>Relay</i> .....	14
2.2.9. <i>Limit Switch</i> .....	15
2.2.10. <i>Teori Pengaturan Ketebalan Sampel Dengan Motor Stepper</i> .....	16
2.3. Analisis Data.....	17

2.3.1 Rata-Rata ( <i>Mean</i> ) .....	17
2.3.2 Kesalahan absolut .....	17
2.3.3 Presentase <i>Error</i> .....	17
<b>BAB II IMETODOLOGI PENELITIAN .....</b>	<b>18</b>
3.1. Blok Diagram Sistem .....	18
3.2. Flowchart .....	20
3.3. Diagram Mekanis .....	21
3.4. Implementasi .....	23
3.4.1. Rangkaian Implementasi Perangkat Keras (Hardware) .....	23
3.4.2. Rangkaian Implementasi Perangkat Lunak (Software) .....	29
3.5. Persiapan Alat dan Bahan .....	34
3.5.1. Alat .....	34
3.5.2. Bahan .....	34
3.6. Standar Operasional Prosedur .....	37
3.7. Metode Pengujian .....	38
<b>BAB IV HASIL DAN PEMBAHASAN .....</b>	<b>40</b>
4.1 Spesifikasi Alat .....	40
4.2 Bagian-Bagian Alat .....	41
4.3 Data Pengujian dan Hasil Pengujian .....	44
4.4.1 Pengukuran Ketebalan Sampel .....	44
<b>KESIMPULAN DAN SARAN .....</b>	<b>47</b>
5.1 Kesimpulan .....	47
5.2 Saran .....	47
<b>DAFTAR PUSTAKA .....</b>	<b>48</b>

## DAFTAR GAMBAR

Gambar 2. 1 Mikrotom.....	10
Gambar 2. 2 Pisau Mikrotom.....	11
Gambar 2. 3 <i>Motor Stepper</i> .....	12
Gambar 2. 4 <i>Driver TB 6600</i> .....	12
Gambar 2.5 Mikrokontroler Arduino Uno .....	13
Gambar 2.6 LCD Karakter 16x2.....	14
Gambar 2.7 <i>Relay</i> .....	15
Gambar 2. 8 <i>Limit Switch</i> .....	15
Gambar 3. 1 Blok Diagram.....	18
Gambar 3. 2 <i>Flow Chart</i> .....	20
Gambar 3.3 Diagram mekanik.....	22
Gambar 3.4 Rangkaian perangkat keras.....	23
Gambar 3.5 <i>Power supply</i> .....	24
Gambar 3.6 Rangkaian <i>power supply</i> .....	24
Gambar 3. 7 Minimum sistem .....	25
Gambar 3. 8 Rangkaian minimum sistem .....	25
Gambar 3. 9 <i>Driver TB6600</i> .....	26
Gambar 3. 10 <i>Motor Stepper</i> .....	26
Gambar 3. 11 Rangkaian <i>Driver TB6600</i> dan <i>Motor Stepper</i> .....	27
Gambar 3. 12 <i>Relay</i> .....	28
Gambar 3. 13 Rangkaian <i>Relay</i> .....	28
Gambar 3. 14 Penampil dan Tombol .....	29
Gambar 3. 15 Rangkaian Penampil dan Rangkaian Tombol .....	29
Gambar 4. 1 Tampilan fisik alat .....	40
Gambar 4. 2 Bagian-bagian alat.....	42
Gambar 4. 3 Bagian-bagian alat.....	43
Gambar 4. 4 Bagian-bagian alat.....	44
Gambar 4. 5 Grafik pengujian ketebalan sampel .....	46

## DAFTAR TABEL

Tabel 3. 1 Alat .....	34
Tabel 3. 2 Bahan .....	35
Tabel 4. 1 Hasil Pengambilan Data Ketebalan .....	45