

**TRAKSI LEHER OTOMATIS BERBASIS ARDUINO NANO
DILENGKAPI TERAPI HANGAT DENGAN TAMPILAN LCD**

TUGAS AKHIR



Disusun Oleh :
MUHAMMAD ZILWANT
20213010098

**PROGRAM STUDI TEKNOLOGI ELEKTRO-MEDIS
PROGRAM VOKASI
UNIVERSITAS MUHAMMADIYAH YOGYAKARTA
2024**

**TRAKSI LEHER OTOMATIS BERBASIS ARDUINO NANO
DILENGKAPI TERAPI HANGAT DENGAN TAMPILAN LCD**

TUGAS AKHIR

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



Oleh:

MUHAMMAD ZILWANT

20213010098

**PROGRAM STUDI TEKNOLOGI ELEKTRO-MEDIS
PROGRAM VOKASI
UNIVERSITAS MUHAMMADIYAH YOGYAKARTA
2024**

PERNYATAAN

Dengan ini saya menyatakan bahwa tugas akhir dengan judul "Traksi Leher Otomatis berbasis Arduino Nano Dilengkapi Terapi Hangat Dengan Tampilan LCD". adalah hasil karya saya sendiri dan belum pernah diajukan untuk memperoleh derajat profesi ahli madya atau gelar kesarjanaan lainnya baik di Universitas Muhammadiyah Yogyakarta maupun di perguruan tinggi lainnya. Dalam tugas akhir ini tidak terdapat ide maupun pendapat orang lain yang pernah diterbitkan kecuali yang secara tertulis diacu dalam naskah dan telah dicantumkan dalam daftar pustaka.

Yogyakarta, 5 Juli 2024



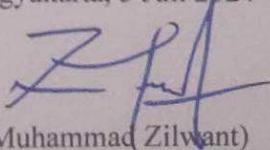
KATA PENGANTAR

Puji syukur penulis panjatkan atas rahmat dan kehadirat Tuhan Yang Maha Esa karena berkat rahmat dan hidayahnya penulis dapat menyelesaikan Proposal berjudul Traksi Leher Otomatis berbasis Arduino Nano Dilengkapi Kompres Hangat Dengan Tampilan LCD. Laporan tugas akhir ini disusun untuk memperoleh gelar Ahli Madya (A.Md). Penulis mengucapkan terima kasih kepada :

1. Allah SWT karena berkat rahmat dan kuasanyalah, penulis dapat menyelesaikan laporan tugas akhir ini.
2. Kepada orang tua ku dan saudara yang telah mendukung dan memberi semangat dalam melaksanakan laporan tugas akhir ini.
3. Prof. Dr. Bambang Jatmiko, S.E., M.Si., selaku Direktur Program Vokasi Universitas Muhammadiyah Yogyakarta,karena telah membantu kelancaran dalam pembuatan laporan ini.
4. Ir.Nur Hudha Wijaya, S.T., M.Eng selaku kepala program studi Teknologi Elektro-medis sekaligus dosen pembimbing satu, yang telah membimbing dengan penuh kesabaran dan keikhlasan memberikan ilmu serta bimbingan untuk mempermudah penulis.
5. Kuat Supriyadi, B.E., S.E., S.T., M.M., M.T. selaku dosen pembimbing dua, yang telah banyak memberi ilmu, motivasi, semangat dan dorongan untuk mempermudah penulis dalam penyelesaian tugas akhir ini.
6. Laboran Teknologi Elektro-medis yang sudah membantu dan memberikan semangat kepada penulis dalam menyelesaikan Tugas Akhir ini.
7. Teman-teman Teknologi Elektro-medis angkatan 2021 yang telah memberi semangat kepada penulis.

Penulis sangat mengharapkan saran, kritik, dan masukan karena penulis menyadari bahwa laporan tugas akhir ini masih jauh dari sempurna.Akhir kata, semoga pembaca dan penulis mendapatkan manfaat dan wawasan dari tulisan ini.

Yogyakarta, 5 Juli 2024



(Muhammad Zilwant)

MOTTO PERSEMPAHAN

“Dan janganlah kamu sedih ,dan janganlah kamu takut, padahal kamulah orang yang
palig tinggi derajatnya apabila kamu beriman” QS. Ali imran Ayat 39.

TUGAS AKHIRINI SAYA PERSEMPAHKAN UNTUK

- Allah SWT
- Nabi Muhammad SAW
- Yang tercinta Almarhum Ayahku.
- Ibu, Kakak-kakak, dan Adik saya
- Dosen pembimbing saya Bapak Sigit dan Mas Ahmad
- Dosen dan Laboran Teknologi Elektro-Medis UMY
- Sahabat dan teman-teman seperjuangan

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN.....	i
PERNYATAAN.....	iii
KATA PENGANTAR	iv
MOTTO PERSEMBAHAN.....	v
DAFTAR ISI.....	iv
DAFTAR GAMBAR	x
DAFTAR TABLE.....	xii
ABSTRAK	xiii
BAB I PENDAHULUAN.....	1
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Rumusan Masalah	2
1.3 Batasan Masalah.....	2
1.4 Tujuan Penelitian.....	2
1.4.1 Tujuan Umum	2
1.4.2 Tujuan Khusus	3
1.5 Manfaat.....	3
1.5.1 Manfaat Teoritis	3
1.5.2 Manfaat Praktis	3
BAB II TINJAUAN PUSTAKA.....	4
2.1 Penelitian Terdahulu.....	4
2.2 Landasan Teori	5
2.2.1 Tekanan Udara.....	5
2.2.2 Anatomi Leher	5
2.2.3 Mode Traksi	8
2.2.4 Suhu	9
2.2.5 Nyeri	9

2.2.6	Motor Pump	9
2.2.7	Microkontroller	10
2.2.8	IDE Arduino.....	11
2.2.9	LCD karakter	12
2.2.10	Heater.....	13
2.2.11	Buzzer	13
2.2.12	Sensor Suhu LM35	14
2.2.13	Sensor tekanan MPX5700AP	15
	BAB III METODELOGI PENELITIAN	16
3.1	Alat dan Bahan	16
3.1.1	Alat.....	16
3.1.2	Bahan	16
3.2	Blok Diagram Sistem	17
3.2.1	Cara Kerja Blok Diagram.....	19
3.3	Flow Chart.....	19
3.4	Diagram Mekanis	22
3.5	Perancangan Perangkat Keras Alat	23
3.5.1	Rangkaian Power Supply	24
3.5.2	Rangkaian Driver.....	25
3.5.3	Rangkaian Solid State Relay.....	26
3.5.4	Rangkaian Push Button.....	26
3.5.5	Rangkaian LM35	27
3.5.6	Rangkaian MPX5700AP.....	27
3.5.7	Rangkaian LCD Karakter I2C	28
3.5.8	Rangkaian Thermostat	29
3.6	Perancangan Perangkat Lunak	29

3.6.1	Program Pengenalan	29
3.6.2	Program suhu	30
3.6.3	Program Tekanan.....	31
3.6.4	Program penjalanan kerja menu 1	32
3.6.5	Program penjalan kerja menu 2	33
3.6.6	Program penjalan kerja menu 3	36
3.6.7	Program waktu.....	37
3.7	Analisis Statistik Data	37
3.7.1	Rata-Rata Pengukuran	37
3.7.2	Simpangan	38
3.7.3	Persentase error (%).....	38
3.8	Metode Pengujian alat dan data.....	38
3.9	Alat Pembanding	40
	BAB IV HASIL DAN PEMBAHASAN	43
4.1	Hasil Pembuatan Alat.....	43
4.1.1	Spesifikasi Alat.....	43
4.1.2	Bagian-Bagian Alat.....	44
4.2	Standar Operasional Prosedur Alat	45
4.2.1	Persiapan alat	45
4.2.2	Pengoperasian alat	46
4.3	Hasil Pengujian Fungsi Hardware Alat	47
4.4	Data Hasil Pengkuran	49
4.4.1	Hasil Pengukuran Waktu	49
4.4.2	Hasil Pengukuran Tekanan	51
4.4.3	Hasil Pengukuran Suhu.....	63
	BAB V PENUTUP.....	66

5.1	Kesimpulan.....	66
5.2	Saran.....	66
	DAFTAR PUSTAKA	67
	LAMPIRAN.....	70

DAFTAR GAMBAR

GAMBAR 2. 1. ANATOMI TULANG LEHER MANUSIA.....	6
GAMBAR 2. 2. DRAINESE VENA	7
GAMBAR 2. 3. ANATOMI OTOT LEHER.....	7
GAMBAR 2. 4. (A)SARAF TERJEPIT PADA TULANG, (B) SARAF NORMAL PADA TULANG LEHER.....	8
GAMBAR 2. 5. MINI AIR PUMP MOTOR.....	10
GAMBAR 2. 6. ARDUINO NANO[14].	11
GAMBAR 2. 7. SOFTWARE IDE ARDUINO.	11
GAMBAR 2. 8. PROGRAM ARDUINO.....	11
GAMBAR 2. 9. LCD KARAKTER.	12
GAMBAR 2. 10. HEATER.	13
GAMBAR 2. 11. BUZZER[18].	14
GAMBAR 2. 12. SENSOR SUHU LM35.....	14
GAMBAR 2. 13. SENSOR MPX5700AP.....	15
GAMBAR 3. 1. DIAGRAM BLOK	18
GAMBAR 3. 2. FLOW CHART	20
GAMBAR 3. 3. DIAGRAM MEKANIK	22
GAMBAR 3. 4. RANGKAIAN KESELURUHAN	23
GAMBAR 3. 5. RANGKAIAN POWERSUPPLY	25
GAMBAR 3. 6. RANGKAIAN DRIVER MOTOR.....	25
GAMBAR 3. 7. RANGKAIN SSR.....	26
GAMBAR 3. 8. RANGKAIAN PUSH BUTTON	27
GAMBAR 3. 9. RANGKAIAN LM35	27
GAMBAR 3. 10. RANGKAIAN SENSOR TEKANAN	28
GAMBAR 3. 11. RANGKAIAN LCD I2C	28
GAMBAR 3. 12. RANGKAIAN TERMOSTAT.....	29
GAMBAR 3. 13. ALAT PEMBANDING WAKTU	40
GAMBAR 3. 14. GAMBAR PEMBANDING SUHU.....	41
GAMBAR 3. 15. ALAT PEMBANDING TEKANAN	42
GAMBAR 4. 1. BAGIAN DALAM ALAT.	44

GAMBAR 4. 2. BAGIAN LUAR ALAT	45
GAMBAR 4. 3. BAGIAN BANTALAN ALAT	45
GAMBAR 4. 4. FUNGSI SAKLAR.....	47
GAMBAR 4. 5. FUNGSI TOMBOL SETTING	47
GAMBAR 4. 6. FUNGSI TOMBOL START.....	48
GAMBAR 4. 7. FUNGSI TOMBOL RESET.....	48
GAMBAR 4. 8. FUNGSI BANTAL TRAKSI.....	48
GAMBAR 4. 9. PENGUJIAN WAKTU	50
GAMBAR 4. 10. PENGAMBILAN DATA WAKTU.....	51
GAMBAR 4. 11. PENGUJIAN COUNTINOUS 120 MMHG.	53
GAMBAR 4. 12. GRAFIK COUNTINOUS 80 MMHG.	55
GAMBAR 4. 13. GRAFIK PENGUJIAN COUNTINOUS 40 MMHG.	57
GAMBAR 4. 14. PENGUJIAN TEKANAN COUNTINOUS.....	57
GAMBAR 4. 15. GRAFIK PENGUJIAN COUNTINOUS MITTENT.....	59
GAMBAR 4. 16. PENGUJIAN TEKANAN COUNTINOUS MITTENT.	60
GAMBAR 4. 17. GRAFIK PENGUJIAN TEKANAN INTERMITTENT.....	62
GAMBAR 4. 18. PENGUJIAN TEKANAN INTERMITTENT.....	62
GAMBAR 4. 19. GRAFIK PENGUJIAN SUHU.	64
GAMBAR 4. 20. PENGUJIAN SUHU DENGAN HTC.	65

DAFTAR TABLE

TABLE 3. 1. DAFTAR ALAT	16
TABLE 3. 2. DAFTAR BAHAN.....	17
TABEL 4. 1. SPESIFIKASI ALAT.....	43
TABEL 4. 2 PENGUJIAN WAKTU.....	49
TABEL 4. 3. PENGUJIAN TEKANAN COUNTINOUS 120 MMHG.....	52
TABEL 4. 4. PENGUJIAN TEKANAN COUNTINOUS 80MMHG.....	54
TABEL 4. 5. PENGUJIAN TEKANAN COUNTINOUS 40 MMHG.....	55
TABEL 4. 6. PENGUJIAN TEKANAN COUNTINOUS MITTENT	58
TABEL 4. 7. PENGUJIAN TEKANAN INTERMITTENT	60
TABEL 4. 8. PENGUJIAN SUHU.....	63