

**MODIFIKASI BABY INCUBATOR BERBASIS MICROCONTROLLER
ATMega16 (SUHU)**

TUGAS AKHIR

Diajukan Kepada Universitas Muhammadiyah Yogyakarta untuk Memenuhi
Sebagian Persyaratan Guna Memperoleh Gelar Ahli Madya (A.Md.)
Program Studi DIII Teknik Elektromedik



Oleh
Hariyanto Wibowo
20143010050

PROGRAM STUDI
DIII TEKNIK ELEKTROMEDIK
PROGRAM VOKASI
UNIVERSITAS MUHAMMADIYAH YOGYAKARTA
2017

TUGAS AKHIR
MODIFIKASI BABY INCUBATOR BERBASIS MIKROCONTROLLER
ATMEGA16 (SUHU)

Dipersiapkan dan disusun oleh

Hariyanto Wibowo
NIM. 20143010050

Telah Dipertahankan di Depan Dewan Pengaji
Pada tanggal : **19 Agustus 2017**

Menyetujui,

Pembimbing I

Inda Rusdia Sofiani, S.T.,M.Sc.
NIK. 19750503201604183013

Pembimbing II

Bambang Untara, S.T.
NIP. 196211051986031002

Mengetahui,

Ketua Program Studi Teknik Elektromedik

Hanifah Rahmi Fajrin, S.T.,M.Eng.
NIK. 19890123201604 183 014

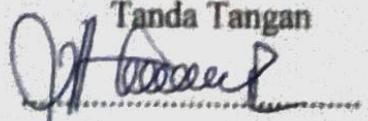
Tugas Akhir ini Diterima Sebagai Salah Satu Persyaratan untuk Memenuhi
Sebagian Persyaratan Guna Memperoleh Gelar Ahli Madya (A.Md)
Program Studi DIII Teknik Elektromedik
Tanggal : 19 Agustus 2017

Susunan Dewan Pengaji

Nama Pengaji

1. Ketua Pengaji : Bambang Untara, S.T.

Tanda Tangan



2. Pengaji Utama : Wisnu Kartika, S.T., M.Eng.



3. Sekretaris Pengaji: Indra Rusdia Sofiani, S.T., M.Sc.



Yogyakarta, 19 Agustus 2017

UNIVERSITAS MUHAMMADIYAH YOGYAKARTA

DIREKTUR VOKASI



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, 21 Agustus 2017

Yang menyatakan,

Hariyanto Wibowo

KATA PENGANTAR

Puji syukur kehadirat Allah SWT yang telah melimpahkan rahmat dan hidayah-Nya sehingga penulis dapat menyelesaikan KTI Tugas Akhir dengan judul “Modifikasi Baby Incubator Berbasis *Microcontroller ATMega16* (Suhu)”. Laporan tugas akhir ini disusun untuk memenuhi salah satu syarat dalam memperoleh gelar *Ahli Madya* pada Program Studi DIII Teknik Elektromedik Universitas Muhammadiyah Yogyakarta.

Dalam melakukan penelitian dan penyusunan laporan tugas akhir ini penulis telah mendapatkan banyak dukungan dan bantuan dari berbagai pihak. Penulis mengucapkan terima kasih yang tak terhingga kepada:

1. Dr. Bambang Jatmiko, S.E., M.Si. selaku Direktur Vokasi Universitas Muhammadiyah Yogyakarta dan Hanifah Rahmi Fajrin, S.T.,M.Eng. selaku Ketua Program Studi Teknik Elektromedik Universitas Muhammadiyah Yogyakarta yang memberikan izin kepada penulis untuk belajar.
2. Ibu Inda Rusdia Sofiani, S.T., M.Sc. selaku Dosen Pembimbing Satu yang telah dengan penuh kesabaran dan ketulusan memberikan ilmu dan bimbingan terbaik kepada penulis.
3. Bapak Bambang Untara, S.T. selaku Dosen Pembimbing Kedua, yang telah membantu penulis dalam menyelesaikan tugas akhir dengan kesabaran yang luar biasa dan ilmu yang begitu banyak, sehingga tugas akhir ini dapat selesai dengan hasil yang memuaskan.

4. Para Dosen Program Studi Teknik Elektromedik Universitas Muhammadiyah Yogyakarta yang telah memberikan bekal ilmu kepada penulis.
5. Para Karyawan/wati Program Studi Teknik Elektromedik Universitas Muhammadiyah Yogyakarta yang telah membantu penulis dalam proses belajar.
6. Kedua orang tua penulis yang senantiasa mendoakan penulis agar dapat segera menyelesaikan tugas akhir dan selalu diberi kelancaran dalam menyelesaikan tugas akhir ini.
7. Teman-teman Teknik Elektromedik Universitas Muhammadiyah Yogyakarta angkatan 2014 yang senantiasa berjuang bersama-sama untuk mencapai hasil yang terbaik.

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 memberikan wawasan tambahan bagi para pembaca dan khususnya bagi penulis sendiri.

Yogyakarta, Agustus 2017

Hariyanto Wibowo

DAFTAR ISI

JUDUL	i
PERNYATAAN	iv
KATA PENGANTAR	v
DAFTAR ISI	vii
DAFTAR GAMBAR	ix
DAFTAR TABEL	x
ABSTRAK	xi
BAB I PENDAHULUAN	
1.1 Latar Belakang Masalah	1
1.2 Perumusan Masalah	2
1.3 Pembatasan Masalah	2
1.4 Tujuan Penulisan	2
1.4.1. Tujuan Penulisan	2
1.4.2. Tujuan Penulisan	2
1.5 Manfaat Penulisan	3
1.5.1. Manfaat Teoritis	3
1.5.2. Manfaat Praktis	3
BAB II KAJIAN PUSTAKA	
2.1 Penelitian <i>Baby Incubator</i>	4
2.2 Landasan Teori	5
2.2.1. Bayi Prematur	5
2.2.2. Suhu	6
2.2.3. <i>Baby Incubator</i>	6
2.2.4. Suhu Pada <i>Baby Incubator</i>	8
2.3 Tinjauan Komponen	9
2.3.1. Sensor Suhu <i>LM35</i>	9
2.3.2. Elemen Pemanas	11
2.3.3. <i>Microcontroller</i>	12
2.3.4. Arsitektur <i>ATMega16</i>	13

2.3.5. Seven Segment	17
2.4 Gerbang Logika Dasar	20
2.4.1. Gerbang <i>AND</i>	20
2.4.2. Gerbang <i>OR</i>	21
2.4.3. Gerbang <i>NOT</i>	22
BAB III METODE PENELITIAN	
3.1 Blok Diagram Modul <i>Baby Incubator</i>	23
3.2 Diagram Alir Modul	24
3.3 Desain Modul	26
3.4 Perancangan Perangkat Keras	26
3.4.1. Rangkaian Catu Daya	28
3.4.2. Rangkaian <i>Switch Selector</i>	30
3.4.3. Rangkaian Minimum Sistem (<i>Microcontroller</i>)	31
3.4.4. Rangkaian Kendali <i>Heater</i> (<i>Driver Heater</i>)	33
3.4.5. Rangkaian <i>Driver Seven Segment</i>	34
3.4.6. Rangkaian <i>Seven Segment</i>	35
3.5 Perancangan Perangkat Lunak	36
3.5.1. Program Pendukung	36
3.6 Cara Analisis Perhitungan Statistika	37
3.6.1. Rata-Rata	37
3.6.2. Simpangan	37
3.6.3. Persentase <i>Error</i>	37
BAB IV HASIL DAN PEMBAHASAN	
4.1 Sistem Pengoperasian Modul <i>Baby Incubator</i>	38
4.2 Hasil Pengujian	39
4.2.1. Sistem Pengujian dan Pengukuran	39
4.2.2. Hasil Pengukuran	41
BAB V SIMPULAN DAN SARAN	
5.1 Simpulan	47
5.2 Saran	47
DAFTAR PUSTAKA	

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Rangkaian Sensor <i>LM35</i>	9
Gambar 2.2 Sensor <i>LM35</i>	11
Gambar 2.3 Simbol <i>Heater</i>	12
Gambar 2.4 Konfigurasi Pin <i>ATMega16 PDIP</i>	13
Gambar 2.5 Peta Memori Data <i>ATMega16</i>	16
Gambar 2.6 <i>Seven Segment</i>	18
Gambar 2.7 Simbol Gerbang <i>AND</i>	20
Gambar 2.8 Simbol Gerbang <i>OR</i>	21
Gambar 2.9 Simbol Gerbang <i>NOT</i>	22
Gambar 3.1 Blok Diagram Modul	23
Gambar 3.2 Diagram Alir Modul (1)	24
Gambar 3.3 Diagram Alir Modul (2)	25
Gambar 3.4 Desain Modul <i>Baby Incubator</i>	26
Gambar 3.5 Rangkaian Keseluruhan	27
Gambar 3.6 Rangkaian Catu Daya	28
Gambar 3.7 Perangkat Keras Catu Daya.....	28
Gambar 3.8 Rangkaian <i>Switch Selector</i>	30
Gambar 3.9 Rangkaian Minimum Sistem <i>ATMega16</i>	32
Gambar 3.10 Perangkat Keras <i>Microcontroller</i>	32
Gambar 3.11 Rangkaian Kendali <i>Heater</i>	33
Gambar 3.12 Perangkat Keras Kendali <i>Heater</i>	33
Gambar 3.13 Rangkaian <i>Driver Seven Segment</i>	34
Gambar 3.14 Rangkaian <i>Seven Segment</i>	35
Gambar 4.1 Tampilan Awal Pada <i>Seven Segment</i>	38
Gambar 4.2 Tampilan <i>Selector Switch</i> Saat Pemilihan Suhu	39

DAFTAR TABEL

Tabel 2.1 Persyaratan Berat Badan dan Suhu Bayi dalam <i>Baby Incubator</i>	8
Tabel 2.2 Tabel Kebenaran Gerbang <i>AND</i>	20
Tabel 2.3 Tabel Kebenaran Gerbang <i>OR</i>	21
Tabel 2.4 Tabel Kebenaran Gerbang <i>NOT</i>	22
Tabel 3.1 Tabel Kebenaran <i>74LS138</i>	34
Tabel 3.2 Tabel Data <i>Seven Segment</i>	35
Tabel 4.1 Perbandingan Suhu Ruang 32°C pada <i>Thermohygrometer</i> dan Modul	41
Tabel 4.2 Perbandingan Suhu Ruang 33°C pada <i>Thermohygrometer</i> dan Modul	42
Tabel 4.3 Perbandingan Suhu Ruang 36°C pada <i>Thermohygrometer</i> dan Modul	44
Tabel 4.4 Perbandingan Suhu Ruang 37°C pada <i>Thermohygrometer</i> dan Modul	45