

DAFTAR ISI

JUDUL	i
LEMBAR PERSETUJUAN	ii
LEMBAR PENGESAHAN PENGUJI	iii
ABSTRAK	iv
<i>ABSTRACT</i>	v
KATA PENGANTAR	vi
DAFTAR ISI	ix
DAFTAR GAMBAR	xiii
DAFTAR TABEL	xiv

BAB 1 PENDAHULUAN

1.1 Latar Belakang	1
1.2 Tujuan	5
1.3 Rumusan Masalah	6
1.4 Batasan Masalah	6
1.5 Manfaat Penelitian	7

BAB 2 TINJAUAN PUSTAKA

2.1 Studi Literatur	8
2.2 Respirasi	10

2.3	Mekanisme Pernapasan	11
2.4	Filter Kalman	14
2.5	Sensor Gyro Accelerometer	16
2.6	Arduino	18
BAB 3	METODOLOGI	
3.1	Rancangan Penelitian	20
3.2	Diagram Blok Sistem	21
3.3	Diagram Alir Sistem	22
3.4	Diagram Mekanis Sistem	23
3.5	Alat dan Bahan	24
3.6	Variabel Penelitian	25
3.7	Definisi Operasional Variabel	25
3.8	Teknik Analisis Data	26
3.9	Urutan Kegiatan	28
3.10	Tempat dan Jadwal Kegiatan Penelitian	30

BAB 4	HASIL PENGUKURAN DAN ANALISIS	
4.1	Hasil Pengujian Frekuensi Sampling Alat	32
4.2	Tampilan Output pada Delphi dengan Menggunakan Parameter Kalman Filter	36
4.3	Hasil Pengukuran data Kalman Filter	39
4.4	Hasil Pengukuran Kalman Filter dengan Menggunakan Setting Manequen Simulator	44
4.5	Hasil Pengukuran Kalman Filter dengan Menggunakan Setting Manequen Simulator	46
4.6	Hasil Pengukuran Kalman Filter dengan Menggunakan Setting Manequen Simulator	47
4.7	Hasil Pengujian Output Modul Dengan Metode FFT	49

BAB 5	PEMBAHASAN	
5.1	Pembahasan Rangkaian Sistem	44
5.2	Program Arduino	46
5.3	Program Delphi	50
5.4	Hasil Pengukuran Alat dengan Alat Perbandingan Pasien Monitor	54
5.5	Kinerja Sistem Keseluruhan	67
BAB 6	PENUTUP	
6.1	Kesimpulan	61
6.2	Saran	62
DAFTAR PUSTAKA		63
LAMPIRAN		67