

## DAFTAR GAMBAR

2.1	Struktur Otot Tangan	10
2.2	Mekanik <i>Continuous Passive Motion</i> (Cpm)	17
2.3	Sinyal Emg	24
2.4	Ic Ad 620	26
2.5	Low Pass Filter Aktif	27
2.6	High Pass Filter Aktif	28
2.7	Low Pass Filter Pasif	30
2.8	Ploting Low Pass Filter	31
2.9	High Pass Filter Pasif	32
2.10	Ploting High Pass Filter	32
2.11	Konfigurasi Pin Atmega16	36
2.12	Rangkaian Driver Motor	39
3.1	Diagram Blok	43
3.2	Diagram Alir	45
3.3	Desain Mekanik Alat	47
3.4	Desain Box	48
4.1	Ouput Sensor Rotary Tanpa Beban	59
4.2	Output Sensor Rotary Terbebani Driver	60
4.3	Output Sensor Rotary Encoder Setting 10	61
4.4	Output Sensor Rotary Encoder Setting 20	62
4.5	Output Sensor Rotary Encoder Setting 30	63

4.6	Output Sensor Rotary Encoder Setting 40	64
4.7	Output Sensor Rotary Encoder Setting 50	65
4.8	Output Sensor Rotary Encoder Setting 60	66
4.9	Output Sensor Rotary Encoder Setting 70	67
4.10	Output Sensor Rotary Encoder Setting 80	68
4.11	Output Sensor Rotary Encoder Setting 90	69
4.12	Hasil Pengukuran Sudut Dengan Busur 0	72
4.13	Hasil Pengukuran Sudut Dengan Busur 10	73
4.14	Hasil Pengukuran Sudut Dengan Busur 20	73
4.15	Hasil Pengukuran Sudut Dengan Busur 30	74
4.16	Hasil Pengukuran Sudut Dengan Busur 40	74
4.17	Hasil Pengukuran Sudut Dengan Busur 50	75
4.18	Hasil Pengukuran Sudut Dengan Busur 60	75
4.19	Hasil Pengukuran Sudut Dengan Busur 70	76
4.20	Hasil Pengukuran Sudut Dengan Busur 80	76
4.21	Hasil Pengukuran Sudut Dengan Busur 90	77
4.22	Plotting Error Pengukuran Responden	80
5.1	Minimum Sistem	84
5.2	Driver Mekanik	85
5.3	Rangkaian Keseluruhan	93
5.4	Peletakan Elektroda Pada Lengan	95
5.5	Penggunaan Alat Pada Responden	96

