

AFTAR GAMBAR

Gambar 2. 1 Kontrol Tangan Prostetik Menggunakan Flek Sensor	8
Gambar 2. 2Towards an EMG-Controlled Prosthetic Hand	9
Gambar 2. 3Sadapan EMG pada Tangan yang di Amputasi.....	10
Gambar 2. 4 Gerakan Tangan Buka dan Tutup	11
Gambar 2. 5Tangan Prostetik Dengan Control EMG....	11
Gambar 2. 6Gripper dengan Sistem Sensor	12
Gambar 2. 7Realistik Tangan Prostetik elektrik.....	13
Gambar 2. 8Tangan prostetik sadapan lengan atas.....	14
Gambar 2. 9Design Tangan Prostetik Reust.....	15
Gambar 2. 10Gambar struktur rangka tangan prostetik	16
Gambar 2. 11Sistem motor unit.....	17
Gambar 2. 12Ilustrasi skematis siklus depolarisasi / repolarisasi dalam membran.....	18
Gambar 2. 13Otot Penyusun Posterior pada forearm....	21
Gambar 2. 14Lengan - Kompartemen Anterior	22
Gambar 2. 15Bentuk sinyal EMG	25
Gambar 2. 16Proses pengambilan sinyal EMG.....	26
Gambar 2. 17Modul OYMotion	29

Gambar 2. 18Modul ESP32.....	30
Gambar 3. 1 Diagram Blok Sistem.....	32
Gambar 3. 2Diagram Alir.....	34
Gambar 3. 3Design Alat.....	35
Gambar 4. 1 Rangkaian Keseluruhan.....	43
Gambar 4. 2Modul Keseluruhan.....	44
Gambar 4. 3Pemasangan Modul EMG pada responden	45
Gambar 4. 4Kondisi saat Relaksasi.....	45
Gambar 4. 5Kondisi saat Kontraksi.....	46
Gambar 4. 6Pengukuran OYmotion.....	47
Gambar 4. 7Data 1 CSV.....	48
Gambar 4. 8Data 2 CSV.....	50
Gambar 4. 9Data 3 Tera Term CSV.....	53
Gambar 4. 10Data 3 ThingerIO CSV.....	54
Gambar 4. 11Data 4 Tera Term CSV.....	54
Gambar 4. 12Data 4 ThingerIO CSV.....	55
Gambar 4. 13Display ThingerIO di PC.....	56
Gambar 4. 14Display ThingerIO di handphone.....	56