

DAFTAR GAMBAR

2.1	Sesi Rehabilitasi oleh Pasien	12
2.2	Pengaturan Percobaan 1	13
2.3	Bentuk Tangan Exoskeleton kontrol EMG 4 Channel	14
2.4	Percobaan Latihan Rehabilitasi Mandiri	17
2.5	Pengaturan Akuisisi	18
2.6	Fungsional Sistem Saraf (biru: sensorik; merah: motorik)	20
2.7	Anatomi tulang tangan	23
2.8	Anatomi tulang tangan	24
2.9	Saraf Medianus	25
2.10	Tulang dan Sendi pada Tangan Manusia	26
2.11	Exoskeleton Hand Robot	42
2.12	Exoskeleton	42
2.13	Sensor GY-521	43
2.14	WeMos D1 Mini ESP32	46
3.1	Diagram Blok Sistem	49
3.2	Diagram Alir Proses	52
3.3	Desain Sarung Tangan Kontrol	53
4.1	Hasil Desain Rangkaian Master	63
4.2	Hasil Desain Rangkaian Slave	64

4.3	Mekanik Tangan Exoskeleton	65
4.4	Pemasangan Mekanik Hand Exoskeleton pada Hand Therapy (kiri) dan Hand Trainer (kanan)	67
4.5	Grafik Data Pengukuran Sudut pada Hand Exoskeleton	67
4.6	Grafik Data Pengukuran Sudut pada Jari Telunjuk	69
4.7	Grafik Data Pengukuran Sudut pada Jari Tengah	70
4.8	Grafik Data Pengukuran Sudut pada Jari Manis	71
4.9	Grafik Data Pengukuran Sudut pada Jari Kelingking	72
4.10	Pengujian Sensor terhadap Mekanik	75
4.11	Peletakkan Mekanik Tangan Exoskeleton	76
4.12	Peletakkan Rangkaian Master	76