

DAFTAR GAMBAR

2. 1	Desain Mekanik Exoskeleton dilengkapi Gaya	10
2. 2	Desain Mekanik Exoskeleton <i>Lower Limb</i>	11
2. 3	Mekanisme Baru untuk Sendi Lutut	12
2. 4	Otot pada betis	14
2. 5	Latihan <i>Range Of Moution</i>	16
2. 6	Pergerakan Sudut <i>Range Of Moution</i>	17
2. 7	MPU6050	18
2. 8	Sensor <i>Loadcell</i>	19
2. 9	Blok Rangkaian Instrumentasi EMG	20
2. 10	Arduino Nano	22
2. 11	Aplikasi Telemetry	23
3. 1	Diagram Blok Sistem	25
3. 2	Diagram Alir Program Arduino	26
3. 3	Design Alat	27
4. 1	Rangkaian Keseluruhan	35
4. 2	Modul Keseluruhan	36
4. 3	Pemasangan dryelektroda	36

4. 4	Kondisi Relaksasi	37
4. 5	Kondisi Kontraksi	37
4. 6	Dryelektroda	38
4. 7	Pengukuran Input EMG 20 Hz	38
4. 8	Pengukuran Output EMG 20 Hz	39
4. 9	Pengukuran Input EMG 100 Hz	39
4. 10	Pengukuran Output EMG 100 Hz	40
4. 11	Pengukuran Input EMG 300 Hz	40
4. 12	Pengukuran Output EMG 300 Hz	41
4. 13	Pengukuran Input EMG 500 Hz	41
4. 14	Pengukuran Output EMG 500 Hz	42
4 .15	Pengukuran dengan Elektroda	42
4.16	Grafik Responden	44
5. 1	Rangkaian Mikrokontroller	47
5 .2	Rangkaian Instrumentasi	48
5. 3	Rangkaian HPF dan LPF	49
5.4	Rangkaian Non-inverting	51
5.5	Rangkaian Notch Filter	52
5.6	Rangkaian Adder	52