

## DAFTAR GAMBAR

2.1 Desain Mekanik Exoskeleton Dilengkapi Gaya.....	14
2.2 Desain Mekanik Exoskeleton Lower Limb.....	15
2.3 Mekanisme Baru untuk Sendi Lutut.....	16
2.4 Otot pada betis.....	18
2.5 Latihan Range of Motion.....	20
2.6 Pergerakan Sudut Range of Motion.....	22
2.7 Konfigurasi MPU6050 pada Arduino Nano.....	24
2.8 Sensor <i>load cell</i> .....	25
2.9 Jembatan Wheatstone.....	26
2.10 Konfigurasi Pin Sensor <i>load cell</i> pada Nano.....	26
2.11 Board Arduino Nano.....	27
2.12 Aplikasi Telemetry.....	28
3.1 Diagram Blok Sistem.....	31
3.2 Diagram Alir Alat.....	32
3.3 Diagram Mekanis Alat.....	33
4.1 Hasil Perancangan Modul dan Rangkaian.....	42
4.2 Hasil Perancangan Desain.....	43
4.3 Modul Lower Limb Gerakan Ekstensi.....	44
4.4 Modul Lower Limb Gerakan Fleksi.....	44
4.5 Grafik Hasil Pengukuran Akurasi Load Cell Test....	46
4.6 Grafik Hasil Pengukuran Akurasi MPU6050.....	48
4.7 Grafik Responden.....	50

5.1 Rangkaian Keseluruhan.....	53
5.2 Rangkaian Modul Sensor MPU6050.....	54
5.3 Rangkaian Modul Sensor <i>Load Cell</i> .....	55