

DAFTAR GAMBAR

2. 1	Towards an EMG-Controlled Prosthetic Hand Using a 3-D Electromagnetic	9
2. 2	Kontrol Tangan Prostetik Menggunakan Flek Sensor	10
2. 3	Peletakkan 5 channel EMG	11
2. 4	Peletakkan 3 Sensor Accelerometer	11
2. 5	Realistik Tangan Prostetik Elektrik	12
2. 6	Tangan Prostetik dengan flex sensor dan accelerometer	13
2. 7	Rangka tangan prostetik	14
2. 8	Sensor MPU6050	15
2. 9	Linear actuator PQ12R	16
2. 10	ESP32 Mini	17
2. 11	Solid Work	18
2. 12	MIT App Inventor	19
2. 13	Baterai rechargeable	20
3. 1	Diagram Blok Sistem	21
3. 2	Diagram Alir Program Arduino Transmitter	23
3. 3	Diagram Alir Program Arduino Receiver	24
3. 4	Diagram Alir Program Android	25

3.5	Desain Telapak Tangan	26
3.6	Desain Lengan Prostetik	26
3.7	Desain Box Bahu	27
4.1	Hasil Perancangan Modul dan Rangkaian Transmitter	33
4.2	Desain Modul dan Rangkaian pada Lengan Tangan Prostetik (Receiver)	34
4.3	Desain Modul dan Rangkaian pada Box Bahu (Transmitter)	34
4.4	Tangan Prostetik keadaan terbuka	35
4.5	Pemasangan Tangan Prostetik	35
4.6	Modul Receiver (Proshetic Hand)	36
4.7	Modul Transmitter (Box Bahu)	37
4.8	Tamplan Android Screen Transmitter	40
4.9	Skematik 1	41
4.10	Skematik 2	43
4.11	Tangan Prostetik Membuka	45
4.12	Tangan Prostetik Menutup	46
4.13	Tangan Prostetik Membuka (100%)	47
4.14	Tangan Prostetik Menutup (100%)	47
4.15	Tangan Prostetik Membuka (80%)	48
4.16	Tangan Prostetik Menutup (60%)	48
5.1	Rangkaian Mikrokontroller Receiver	51

