

DAFTAR GAMBAR

2. 1	Exoskeleton	12
2. 2	Exoskeleton	14
2. 3	Letak Otot pada Lengan	15
2. 4	ROM Siku Tangan	16
2. 5	Sinyal EMG	17
2. 6	Upperlimb Exoskeleton	19
2. 7	Sensor EMG Myoelectric	21
2. 8	Sensor Gyroscope	22
2. 9	Motor Servo 60kg	24
2. 10	Baterai Lithium Polymer (Li-Po)	25
2. 11	Konfigurasi ESP32	27
2. 12	Aplikasi Metronome	29
3. 1	Blok Diagram	31
3. 2	Diagram Alir	33
3. 3	Desain Exoskeleton Elbow dan Wrist	35
3. 4	Peletakan Elektroda	35
4. 1	Sensor EMG Myoelectric	43
4. 2	Rangkaian Supply	43
4. 3	Rancangan Exoskeleton	44
4. 4	Ploting Sinyal EMG Sadapan Bisep	45
4. 5	Ploting Sinyal EMG Sadapan Fleksor	46

4. 6	Ploting Sinyal RMS EMG Bisep	47
4. 7	Ploting Sinyal RMS EMG Fleksor	47
4. 8	Pengambilan Data Responden Saat Kondisi Ekstensi	48
4. 9	Pengambilan Data Responden Saat Kondisi Fleksi	49
4. 10	Grafik Pengukuran Lingkar Lengan < 25 cm	51
4. 11	Grafik Pengukuran Lingkar Lengan > 25 cm	53
4. 12	Grafik Rata-rata Pengukuran MPU6050	56
4.13	Grafik Pengukuran Rata-rata Sudut Aktual dan Prediksi Responden Lingkar Lengan < 25 cm	59
4. 14	Grafik Pengukuran Nilai Sudut Aktual dan Prediksi	60
4.15	Grafik Pengukuran Rata-rata Sudut Aktual dan Prediksi Responden Lingkar Lengan > 25 cm	62
4. 16	Grafik Pengukuran Nilai Sudut Aktual dan Prediksi Responden Lingkar Lengan > 25 cm	63
4.17	Ploting Sinyal EMG Sadapan Bisep Pada Semua Responden	67
4.18	Ploting Sinyal EMG Sadapan Bisep Saat Penggunaan Secara Terus-Menerus	67
4. 19	Gerakan Ekstensi	69
4. 20	Gerakan Fleksi	70

