

DAFTAR GAMBAR

2.1	Rancang Eksoskeleton	10
2.2	<i>Extremitas Atas</i>	13
2.3	Gerak Lengan <i>Ekstensi-Fleksi</i>	16
2.4	<i>Eksoskeleton</i>	18
2.5	MPU6050	19
2.6	ESP32	21
2.7	Baterai	25
2.8	Servo	27
2.9	<i>Interface</i> Arduino IDE	29
3.1	Diagram Blok Sistem	34
3.2	Diagram Alir ESP32 <i>Transmitter</i>	35
3.3	Diagram Alir ESP32 <i>Receiver</i>	36
3.4	Diagram Mekanis <i>Eksoskeleton</i>	38
4.1	Hasil Design Rangkaian <i>Transmitter</i>	46
4.2	Hasil Design Rangkaian <i>Receiver</i>	47
4.3	Modul <i>Eksoskeleton</i>	48
4.4	Design Ketika Dipakai Responden Tampak Depan Dan Belakang	49
4.5	Design Ketika Dipakai Responden Tampak Kiri Dan Kanan	49

4.6	Grafik Rata-rata Pengukuran MPU6050 <i>Transmitter</i>	52
4.7	Grafik Persamaan Linier MPU6050 <i>Transmitter</i>	52
4.8	Grafik Rata-rata Pengukuran MPU6050 <i>Receiver</i>	54
4.9	Grafik Persamaan Linier MPU6050 Ujung	55
4.10	Hasil Pengukuran Kecepatan Gerak 4 Bpm	58
4.11	Hasil Plotting Scatter Pengukuran Kecepatan 4 Bpm	58
4.12	Hasil Pengukuran Kecepatan Gerak 8 Bpm	59
4.13	Hasil Plotting Scatter Pengukuran Kecepatan 8 Bpm	59
4.14	Hasil Pengukuran Kecepatan Gerak 12 Bpm	60
4.15	Hasil Plotting Scatter Pengukuran Kecepatan 12 Bpm	61
4.16	Hasil Grafik Data MPU6050 GY-521 Terhadap Responden	64
5.1	Gambar Rangkaian <i>Transmitter</i> ESP32	67

