

DAFTAR GAMBAR

Gambar II-1. Pemasangan Elektroda pada Tangan.....	5
Gambar II-2. Bentuk Sinyal EKG.....	6
Gambar II-3. Bentuk Sinyal pada Otot Bisep.....	8
Gambar II-4. Rangkaian Inverting Amplifier.....	10
Gambar II-5. Rangkaian Non-Inverting Amplifier.....	12
Gambar II-6. Rangkaian Sallen-Key Low Pass Filter.....	14
Gambar II-7. Motor Servo [9].....	15
Gambar II-8. Arduino Uno [10].....	16
Gambar III-1. Diagram Blok Sistem.....	17
Gambar III-2. Sinyal HPF pada Simulasi.....	18
Gambar III-3. Hasil Nilai Frekuensi Cut Off pada Simulasi.....	18
Gambar III-4. Sinyal LPF pada Simulasi.....	19
Gambar III-5. Hasil Nilai Frekuensi Cut Off pada Simulasi.....	19
Gambar III-6. Lengan Robot.....	20
Gambar III-7. Elektroda Surface AgCl gel.....	21
Gambar III-8. Input Elektroda dan Rangkaian Pre-Amplifier.....	22
Gambar III-9. Rangkaian Filter HPF.....	23
Gambar III-10. Aktif Low Pass Filter dan Sallen Key Low Pass Filter.....	24
Gambar III-11. Rangkaian Amplifier.....	25
Gambar III-12. Flow Chart Sistem.....	26
Gambar IV-1. Grafik Hasil Pengujian Rangkaian Penguat.....	28
Gambar IV-2. Grafik Hasil Percobaan Rangkaian HPF.....	30
Gambar IV-3. Grafik Hasil Percobaan Rangkaian LPF.....	31

Gambar IV-4. Sinyal Hasil Kontraksi Otot Bisep pada Serial Plotter	32
Gambar IV-5. Noise yang Terjadi Saat Tangan Ekstensor	32
Gambar IV-6. Noise Akibat Saluran Listrik	33