

DAFTAR GAMBAR

Gambar II – 1. Elektroda permukaan.....	5
Gambar II – 2. Bentuk sinyal EKG.....	6
Gambar II – 3. Otot gerak manusia bagian atas.....	7
Gambar II – 4. Kontraksi otot bisep.....	8
Gambar II – 5. Gambar hasil rekaman sinyal pada otot lengan.....	8
Gambar II – 6. Anatomi otot belikat.....	9
Gambar II – 7. IC AD620 sebagai komponen <i>pre - amplifier</i>	10
Gambar II – 8. Rangkaian HPF orde 2.....	11
Gambar II – 9. Rangkaian LPF orde 2.....	12
Gambar II – 10. Rangkaian <i>amplifier</i>	13
Gambar III – 1. Contoh perancangan lengan robot.....	14
Gambar III – 2. Diagram blok lengan robot.....	14
Gambar III – 3. Diagram blok pengolah sinyal.....	15
Gambar III – 4. Elektroda permukaan.....	16
Gambar III – 5. Gambar peletakan elektroda permukaan.....	16
Gambar III – 6. Skematik rangkaian <i>pre - amplifier</i>	17
Gambar III – 7. Skematik rangkaian HPF.....	18
Gambar III – 8. Skematik rangkaian LPF.....	19
Gambar III – 9. Skematik rangkaian OP – AMP.....	19
Gambar III – 10. Skematik rangkaian penuh.....	20
Gambar IV – 1. Grafik respon tegangan pada rangkaian <i>pre-amplifier</i>	22
Gambar IV – 2. Grafik respon rangkaian filter HPF.....	23
Gambar IV – 3. Grafik respon rangkaian filter LPF.....	24
Gambar IV – 4. Grafik pengujian tegangan keluaran terhadap variasi <i>input</i> tegangan.....	26
Gambar IV – 5. Respon sensor EMG terhadap otot bisep.....	27
Gambar IV – 6. Respon sensor EMG dengan derau disaat pengisian baterai laptop.....	28
Gambar IV – 7. Respon sensor EMG terhadap otot belikat.....	29
Gambar IV – 8. Grafik respon otot beserta envelope signal.....	31
Gambar IV – 9. Grafik pengujian otot bisep terhadap tanpa dan dengan beban.....	34
Gambar IV – 10. Grafik pengujian otot belikat terhadap tanpa dan dengan beban.....	36