

DAFTAR ISI

| | |
|---|-------------|
| LEMBAR PENGESAHAN..... | ii |
| ABSTRAK..... | iv |
| ABSTRACT..... | v |
| KATA PENGANTAR..... | vi |
| UCAPAN TERIM AKASIH..... | vii |
| DAFTAR ISI..... | viii |
| DAFTAR GAMBAR..... | x |
| DAFTAR TABEL..... | xii |
| BAB I PENDAHULUAN..... | 1 |
| 1.1 Latar Belakang..... | 1 |
| 1.2 Rumusan Masalah..... | 2 |
| 1.3 Tujuan dan Manfaat..... | 2 |
| 1.4 Batasan Masalah..... | 2 |
| 1.5 Metodologi Penelitian..... | 3 |
| BAB II KONSEP DASAR..... | 4 |
| 2.1 Prinsip Kerja..... | 4 |
| 2.2 Landasan Teori..... | 5 |
| 2.2.2 Mikrontroler..... | 7 |
| 2.2.3 Sensor flex..... | 8 |
| 2.2.4 Sensor <i>Accelerometer Gyroscope</i> | 9 |
| BAB III PERANCANGAN SISTEM..... | 10 |
| 3.1 Diagram Blok Rangkaian..... | 10 |
| 3.2 Perancangan Perangkat keras..... | 11 |
| 3.2.1 Penempatan Alat pada manset..... | 12 |
| 3.3 Perancangan Perangkat Lunak..... | 12 |
| 3.3.1 Flowchart (Alur Program)..... | 13 |

| | |
|---|-----------|
| BAB IV PENGUJIAN DAN HASIL PENELITIAN | 16 |
| 4.1 Pengujian Sistem | 16 |
| 4.2 Kalibrasi Sensor | 18 |
| 4.3 Melakukan Bahasa Isyarat..... | 19 |
| 4.4 Analisis..... | 20 |
| 4.4.1 Analisa percobaan semua gerakan sebanyak 30 kali dan percobaan persatuan gerakan | 25 |
| 4.4.2 Pengujian dan Analisa Percobaan gerakan Termudah | 26 |
| 4.4.3 Pengujian dan Analisa Percobaan gerakan tersulit..... | 27 |
| BAB V KESIMPULAN..... | 30 |
| 5.1 Kesimpulan..... | 30 |
| 5.2 Saran..... | 30 |
| DAFTAR PUSTAKA | 31 |
| LAMPIRAN..... | 32 |