

DAFTAR TABEL

Tabel 3.1	Penggunaan Fitur Arduino.....	27
Tabel 3.2	Fuzzy Rules	31
Tabel 4.1	Pengujian Kecepatan Motor Servo	33
Tabel 4.2	Hasil Pengukuran Rangkaian Penguat Instrumentasi	35
Tabel 4.3	Hasil Pengukuran Penguat Diferensial Pada Simulasi	36
Tabel 4.4	Hasil Pengukuran Filter HPF dan LPF	39
Tabel 4.5	Hasil Pengukuran Rangkaian Clamper	40
Tabel 4.6	Pengukuran EMG pada Otot Bisep	43
Tabel 4.7	Hasil Pengukuran EMG pada Otot FDS.....	44
Tabel 4.8	Hasil Pengujian Sistem Secara Keseluruhan	51
Tabel 4.9	Pengujian pada Sampel Berbobot 80kg.....	52