

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 <i>Hall Effect</i> Linear Sensor	17
Gambar 2.2 <i>Throttle Gas</i>	18
Gambar 2.3 Mikrokontroler ESP32	19
Gambar 2.4 Arduino UnoR3	20
Gambar 2.5 Motor Servo SG90	22
Gambar 2.6 Kabel <i>Jumper</i>	23
Gambar 3.1 Desain Perancangan Sistem Prototipe <i>Prosthetic Hand</i>	31
Gambar 3.2 Blok Diagram Prototipe <i>Prosthetic Hand</i>	32
Gambar 3.3 Flowchart Penggunaan <i>Prosthetic Hand</i>	33
Gambar 3.4 Desain Perangkat Keras <i>Prosthetic Hand</i> Tampak Depan	36
Gambar 3.5 Desain Perangkat Keras <i>Prosthetic Hand</i> Tampak Belakang.....	37
Gambar 3.6 Desain Perangkat Keras <i>Prosthetic Hand</i> Tampak Samping.....	37
Gambar 3.7 Rangkaian Perangkat Keras	38
Gambar 3.8 Tampilan Bot Telegram	42
Gambar 4.1 <i>Prosthetic Hand</i>	44
Gambar 4.2 Pengujian Variasi Sudut 45°	51
Gambar 4.3 Pengujian Menggenggam Objek Diameter 9 cm	57
Gambar 4.4 Pengujian Waktu Genggam.....	66
Gambar 4.5 Pengujian Waktu Tempuh 40 Detik Dengan Jarak 80 cm	77
Gambar 4.6 Pengujian Jarak Tempuh 100 cm Dengan Waktu 90 Detik	86
Gambar 4.7 Statistic Analisis Data <i>Wireshark</i>	100
Gambar 4.8 (a) Data Awal dan data (b) Data Akhir	97