

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	i
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS	ii
ABSTRAK.....	iii
<i>ABSTRACT</i>	iv
KATA PENGANTAR.....	v
DAFTAR ISI	vi
DAFTAR GAMBAR.....	viii
DAFTAR TABEL	x
BAB 1 PENDAHULUAN.....	1
1.1 Latar Belakang Masalah	1
1.2 Rumusan Masalah.....	3
1.3 Tujuan dan Manfaat	3
1.4 Batasan Masalah	4
1.6 Jadwal Pelaksanaan.....	5
BAB 2 TINJAUAN PUSTAKA.....	7
2.1. Kajian Penelitian Terkait	7
2.1.1. Stroke Dan Rehabilitasi.....	7
2.1.2. Ankle-Foot Orthosis (AFO).....	8
2.1.3. Robot Ankle-Foot Orthosis (AFO)	9
2.1.4. Kendali Robot AFO	10
2.1.5. Penelitian Terdahulu	11
2.2. Teori Dasar.....	13
2.2.1. Motor Sinkron Magnet Permanen (PMSM).....	13
2.2.2. Field Oriented Control (FOC).....	16
2.2.3. BTS 7960	17
BAB 3 METODOLOGI PENELITIAN	19
3.1. Alur Penelitian	19
3.2. Sistem <i>Close Loop</i> FOC pada software PSIM.....	20

3.3. Hardware sistem kendali <i>Close Loop</i> FOC menggunakan BTS 7960..	27
3.4. Prosedur Pengujian	30
3.5. Analisa	33
3.6. Hipotesa	34
BAB 4 HASIL DAN PEMBAHASAN	35
4.1. Hasil Simulasi FOC pada software PSIM.....	35
4.1.1. <i>Open loop</i>	35
4.1.2. <i>Close Loop</i>	37
4.2. Hasil Implementasi FOC menggunakan BTS7960.....	49
4.2.1. <i>Open loop</i>	49
4.2.2. <i>Close Loop</i>	51
BAB 5 SIMPULAN DAN SARAN	58
5.1 Simpuln	58
5.2 Saran	61
DAFTAR PUSTAKA.....	62
LAMPIRAN	64
BIODATA PENULIS.....	85