

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2. 1. Sistem radar.	5
Gambar 2. 2. Figur menjelaskan persamaan (2.1). f_0 adalah frekuensi yang berasal dari sistem radar, f_d adalah frekuensi Doppler dan θ adalah sudut antara arah target dan sinar radar.	6
Gambar 2. 3. Modul HB100.	8
Gambar 2. 4. Blok Diagram radar CW.	9
Gambar 3. 1. Model eksperimen.	12
Gambar 3. 2. Desain Sistem Penerjemah Gerak tangan.	13
Gambar 3. 3. Radar CW Modul HB100.	14
Gambar 3. 4. Proses Cross Correlation.	15
Gambar 3. 5. Diagram skenario eksperimen.	16
Gambar 3. 6. Gerakan Geser.	17
Gambar 3. 7. Gerakan mendorong.	18
Gambar 3. 8. Gerakan memutar.	18
Gambar 4. 1. Sinyal referensi gerakan tangan geser.	20
Gambar 4. 2. Sinyal referernsi gerakan tangan mendorong.	21
Gambar 4. 3. Sinyal referensi gerakan tangan memutar.	21
Gambar 4. 4. Variasi keluaran radar gerakan geser.	23
Gambar 4. 5. Variasi keluaran radar gerakan mendorong.	24
Gambar 4. 6. Variasi keluaran radar gerakan.	25
Gambar 4. 7. Hasil korelasi gerakan geser variasi 1.	26
Gambar 4. 8. Hasil korelasi gerakan geser variasi 2.	26
Gambar 4. 9. Hasil korelasi gerakan geser variasi 3.	27
Gambar 4. 10. Hasil korelasi gerakan mendorong variasi 1.	28
Gambar 4. 11. Hasil korelasi gerakan mendorong variasi 2.	28
Gambar 4. 12. Hasil korelasi gerakan mendorong variasi 3.	29
Gambar 4. 13. Hasil korelasi gerakan memutar variasi 1.	30
Gambar 4. 14. Hasil korelasi gerakan memutar variasi 2.	30
Gambar 4. 15. Hasil korelasi gerakan memutar variasi 3.	31