

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	i
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS	ii
ABSTRAK	iii
ABSTRACT	iv
KATA PENGANTAR	v
UCAPAN TERIMA KASIH	vi
DAFTAR ISI	viii
DAFTAR GAMBAR	x
BAB I	1
PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Rumusan Masalah	2
1.3 Tujuan Penelitian	2
1.4 Batasan Masalah	2
1.5 Sistem Penulisan	2
BAB II	4
LANDASAN TEORI	4
2.1 <i>Motion Capture</i>	4
2.2 <i>Unity3D</i>	5
2.3 <i>Sensor Accelerometer</i>	5
2.4 <i>Sensor Gyroscop</i>	6
2.5 <i>Sensor Magnetometer</i>	7
2.6 <i>Sensor Unit Pengukur Inersia</i>	8
2.6.1 MPU9250	8
2.7 <i>Algoritma Complementary Filter</i>	9
2.8 <i>NodeMCU</i>	11
BAB III	13
ANALISIS DAN PERANCANGAN	13
3.1 <i>Gambar Umum Sistem</i>	13
3.2 <i>Analisis Kebutuhan Sistem</i>	14
3.2.1 <i>Analisis Kebutuhan Perangkat Keras</i>	14

3.3 Perancangan Sistem	17
3.3.1 Diagram Alir Proses Pengambilan Data <i>Input</i> dari Gerakan Tangan	17
3.3.2 Diagram Alir Proses Pengiriman Data melalui <i>Wireless</i> Menggunakan Perangkat NodeMCU	18
3.3.3 Diagram Alir Proses Memfilter Data untuk Mengurangi Gangguan (<i>noise</i>) Menggunakan Algoritma <i>Complement Filter</i>	19
BAB IV	21
IMPLEMENTASI DAN PENGUJIAN	21
4.1 Implementasi Perangkat Keras.....	21
4.2 Skenario Pengujian Sistem.....	22
4.2.1 Skenario Pengujian Sensor MPU9250.....	23
4.2.2 Skenario Pengujian Waktu Pengiriman Sensor.....	24
4.2.3 Skenario Pengujian Kesesuaian Gerakan Sensor	25
4.3 Hasil Pengujian System	25
4.3.1 Hasil Pengujian Sensor IMU.....	25
4.3.2 Hasil Pengujian Waktu Pengiriman Data Sensor IMU	38
4.3.3 Hasil Pengujian Kesesuaian gerakan sensor IMU	39
BAB V	41
KESIMPULAN DAN SARAN	41
5.1 Kesimpulan	41
5.2 Saran	41
DAFTAR PUSTAKA	42