

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2. 1 Komponen <i>Motor Brushless DC</i> [28]	17
Gambar 2.2 Arduino UNO [31]	20
Gambar 2. 3 Konfigurasi Arduino UNO dan DFRobot CAN Bus Shield V2.0 untuk Pengendalian Motor BLDC	20
Gambar 3. 1 Alur Penelitian	23
Gambar 3. 2 Perancangan Mekanik Alat Uji Kekuatan Otot	24
Gambar 3. 3 Perancangan elektronika alat uji kekuatan otot [1]	25
Gambar 3. 4 Diagram system alat uji kekuatan otot untuk menghasilkan torsi .	26
Gambar 3. 5 Proses Pengujian Kekuatan Otot dengan Alat Uji Berbasis Motor BLDC	26
Gambar 3. 6 Flowchart Arah Gerak Motor	27
Gambar 3.7 Proses Pengujian Alat Uji Kekuatan Otot Menggunakan Dynamometer	28
Gambar 4. 1 Tampilan Rancangan Alat Uji Kekuatan Otot	33
Gambar 4. 2 Aplikasi XRobot	33
Gambar 4. 3 Grafik Rata-Rata t-out dengan Beban 250 g	36
Gambar 4. 4 Grafik Rata-Rata <i>t-out</i> dengan Beban 500 g	36
Gambar 4. 5 Grafik Rata-Rata <i>t_out</i> dengan Beban 750 g	37
Gambar 4. 6 Grafik Rata-Rata <i>t_out</i> dengan Beban 1000 g	38
Gambar 4. 7 Pengukuran Gaya dengan <i>Dynamometer</i> pada Beban 250 g	39
Gambar 4. 8 Hasil Pengukuran Torsi dengan Arduino	46