

DAFTAR PUSTAKA

- [1] Kemenkes RI, "Stroke Dont Be The One." p. 10, 2018.
- [2] R. K. Sari and D. Kuswanto, "Pengembangan Desain Lower Limb Eksoskeleton untuk Penderita Disabilitas Pasca Strok dengan Memperhitungkan Movement Differences," *J. Sains dan Seni ITS*, vol. 9, no. 1, 2020, doi: 10.12962/j23373520.v9i1.51835.
- [3] O. A. M. A. H Kara, "Penyakit Stroke Non Hemoragik," *Pap. Knowl. . Towar. a Media Hist. Doc.*, vol. 7, no. 2, pp. 107–15, 2019.
- [4] A. Anggriani, Z. Zulkarnain, S. Sulaiman, and R. Gunawan, "PENGARUH ROM (Range of Motion) TERHADAP KEKUATAN OTOT EKSTREMITAS PADA PASIEN STROKE NON HEMORAGIC," *J. Ris. Hesti Medan Akper Kesdam I/BB Medan*, vol. 3, no. 2, p. 64, 2018, doi: 10.34008/jurhesti.v3i2.46.
- [5] H. S. Lo and S. Q. Xie, "Exoskeleton robots for upper-limb rehabilitation: State of the art and future prospects," *Med. Eng. Phys.*, vol. 34, no. 3, pp. 261–268, 2012, doi:

- 10.1016/j.medengphy.2011.10.004.
- [6] The Lancet, “Emergency and comprehensive care for stroke needed,” *The Lancet*, vol. 373, no. 9674, p. 1496, 2009. doi: 10.1016/S0140-6736(09)60833-3.
- [7] Y. Bouteraa and I. Ben Abdallah, “Exoskeleton robots for upper-limb rehabilitation,” *13th Int. Multi-Conference Syst. Signals Devices, SSD 2016*, pp. 0–5, 2016, doi: 10.1109/SSD.2016.7473769.
- [8] E. R. INDIANTI, “SIMULASI EXOSKELETON UPPER LIMB DENGAN KENDALI EMG,” 2021.
- [9] Aussie Safira, “RANCANG BANGUN UPPER LIMB EXOSKELETON UNTUK MONITORING ROM MENGGUNAKAN SENSOR GYRO BERBASIS IOT,” 2021.
- [10] Q. Meng *et al.*, “Pilot Study of a Powered Exoskeleton for Upper Limb Rehabilitation Based on the Wheelchair,” *Biomed Res. Int.*, vol. 2019, 2019, doi: 10.1155/2019/9627438.
- [11] “Biomekanika Olahraga,” 2003.
- [12] R. Rokhana and P. S. Wardana, “Identifikasi

Sinyal Electromyograph (Emg) Pada Gerak Ekstensi-Fleksi Siku Dengan Metode Konvolusi Dan Jaringan Syaraf Tiruan,” *Ind. Electron. Semin.*, pp. 1–6, 2009.

- [13] E. Primagiasih, “Karya Tulis Ilmiah Penerapan Prosedur Range of Motion (Rom) Pada Pasien Lansia Pasca Stroke Di Desa Pakis Putih & Rowocacing Kecamatan Kedungwuni Kabupaten Pekalongan,” 2019.
- [14] Murtaqib, “Pengaruh Latihan range of Motion (ROM) Aktif terhadap Perubahan Rentang Gerak Sendi pada Penderita Stroke di Kecamatan Tanggul Kabupaten Jember,” *Ikesma*, vol. 9, no. 2, pp. 106–115, 2013.
- [15] “Kontrol PID,” pp. 5–25.
- [16] F. Arifin, “Controller PID.”
- [17] NIDA NUR ROKHMAH, “KENDALI KECEPATAN MOTOR DC DENGAN METODE PID BERBASIS ARDUINO UNO,” 2018.
- [18] P. Saka, G. Asa, and S. Priyambodo, “SISTEM PEMBELAJARAN KONTROL PID (PROPORSIONAL INTEGRAL DERIVATIF) PADA PENGATUR KECEPATAN MOTOR DC

PID (PROPORTIONAL INTEGRAL
DERIVATIVE) CONTROL LEARNING
SYSTEM ON DC MOTOR SPEED

CONTROLLER S1 Teknik Elektro IST Akprind
Yogyakarta Intisari Keywords :,” pp. 72–77.

- [19] A. Hilal and S. Manan, “Pemanfaatan Motor Servo Sebagai Penggerak Cctv Untuk Melihat Alat-Alat Monitor Dan Kondisi Pasien Di Ruang Icu,” *Gema Teknol.*, vol. 17, no. 2, pp. 95–99, 2015, doi: 10.14710/gt.v17i2.8924.
- [20] A. Suprayogi and H. Fitriyah, “Sistem Pendeteksi Kecelakaan Pada Sepeda Motor Berdasarkan Kemiringan Menggunakan Sensor Gyroscope Berbasis Arduino,” vol. 3, no. 3, pp. 3079–3085, 2019.
- [21] P. Studi, T. Informatika, F. S. Danteknologi, U. Islam, and N. Syarif, “MENGUNAKAN MODUL ESP32-CAM,” 2020.
- [22] SALWA AZIZAH ALFIANY, “EXOSKELETON DENGAN PENGENDALI MOTOR SERVO YANG DILENGKAPI DENGAN POSISI SUDUT BERBASIS IOT (IOT,” 2021.
- [23] “TELEMETRY SYSTEM.”