

DAFTAR PUSTAKA

- [1] N. Milati, *Digital Repository Repository Universitas Universitas Jember Jember Digital Digital Repository Repository Universitas Universitas Jember Jember*, no. September 2019. 2021.
- [2] F. H. S. Al Haris, “Perancangan Tangan Prosthesis Bawah Siku Berbasis Flexy Hand 2 Dan Flex Sensor,” *J. Teknoinfo*, vol. 15, no. 2, p. 105, 2021, doi: 10.33365/jti.v15i2.864.
- [3] “DOI: <http://dx.doi.org/10.33846/sf14104> Efektifitas Biaya Penggunaan Teknologi Pencetakan 3D (Industri 4.0) pada Alat Bantu Ortotik Prostetik Gatot Sunarto,” vol. 14, pp. 17–26, 2023.
- [4] A. H. Zaidan, M. K. Wail, and A. A. Yaseen, “Design and Implementation of Upper Prosthetic Controlled remotely by Flexible Sensor Glove,” *IOP Conf. Ser. Mater. Sci. Eng.*, vol. 1105, no. 1, p. 012080, 2021, doi: 10.1088/1757-899x/1105/1/012080.
- [5] T. Sono, L. Menegaldo, and M. Pinotti, “Hand prosthesis prototype controlled by EMG and vibrotactile force feedback,” *Proc. IEEE RAS EMBS Int. Conf. Biomed. Robot. Biomechatronics*, pp. 91–95, 2014, doi: 10.1109/biorob.2014.6913758.
- [6] M. N. Lusi, “PERANCANGAN SISTEM KENDALI PADA PERGERAKAN JARI ROBOT TANGAN BAGI PENDERITA DISABILITAS AMPUTASI MENGGUNAKAN EXTREME LEARNING MACHINE BERBASIS KOMPUTER,” 2019.
- [7] N. Rachmat, “Pengaruh Penggunaan Kaki Palsu terhadap Kepercayaan Diri Pasien Post Amputasi Kaki,” *J. Kesehat.*, vol. 7, no. 1, p. 101, 2016, doi:

10.26630/jk.v7i1.126.

- [8] K. K. Kerja, “GAMBARAN PROSES PEMBUATAN DAN PENGGUNAAN TRANSFEMORAL PROSTESIS EKSOSKELETAL UNTUK AMPUTASI ATAS LUTUT KARENA KECELAKAAN KERJA Nur Rachmat* 1 , Siska Meiwijayasmi 2,” pp. 197–203, 2009.
- [9] N. I. Fauziyah, *Perancangan Sistem Kendali Robot Tangan Berbasis Jaringan Syaraf Tiruan Dan Synergy Feature*. 2019.
- [10] M. Rahman, *Rancang Bangun Prosthesis Lengan Untuk Tunadaksa Bawah Siku (Amputasi Transradial)*. 2017.
- [11] A. A. Subiantari, E. Wahyuningtyas, and H. Mustiko D, “Rehabilitasi Prostetik Protesa Jari dengan Bahan Silikon Rtv untuk Mengembalikan Bentuk dan Estetik,” *Maj. Kedokt. Gigi Indones.*, vol. 21, no. 1, p. 84, 2015, doi: 10.22146/majkedgiind.8524.
- [12] Thompson dan Turk, “No 主観的健康感を中心とした在宅高齢者における健康関連指標に関する共分散構造分析Title,” *Syria Stud.*, vol. 7, no. 1, pp. 37–72, 1997, [Online]. Available: https://www.researchgate.net/publication/269107473_What_is_governance/link/548173090cf22525dcb61443/download%0Ahttp://www.econ.upf.edu/~reynal/Civilwars_12December2010.pdf%0Ahttps://think-asia.org/handle/11540/8282%0Ahttps://www.jstor.org/stable/41857625
- [13] Z. Z. Zetta and H. A. Rachim, “Sosial Anak Tuna Daksa,” *J. Pengabd. dan Penelit. Kpd. Masy.*, vol. 2, no. 2, 2021.

- [14] D. Sebagai, S. Satu, S. Untuk, M. Gelar, P. Jurusan, and T. Mesin, "Perancangan dan pembuatan tangan palsu sebagai alat bantu orang cacat tugas akhir," 2011.
- [15] P. Kesehatan, K. Kesehatan, S. Jurusan, and O. Prostetik, "PERBEDAAN PENGARUH PENGGUNAAN PROSTESIS TRANSTIBIAL TERHADAP KEPERCAYAAN DIRI PADA PASIEN POST AMPUTASI TRANSTIBIAL Nur Rachmat," pp. 56–63, 2012.
- [16] Y. Su, M. H. Fisher, A. Wolczowski, G. D. Bell, D. Burn, and R. Gao, "Towards an EMG Controlled Prosthetic Hand Using a 3D Electromagnetic Positioning System," *2005 IEEE Instrumentation and Meas. Technol. Conf. Proc.*, vol. 1, no. October 2016, pp. 261–266, 2005, doi: 10.1109/IMTC.2005.1604113.
- [17] M. N. Robby, "Perancangan Simulator Gerak dan Sistem Monitoring untuk Menggerakkan dan Memonitoring Tangan Palsu Elektrik," p. 82, 2017.
- [18] G. K. Sharba, M. K. Wali, and A. H. AI-Timemy, "Real-time classification of shoulder girdle motions for multifunctional prosthetic hand control: A preliminary study," *Int. J. Artif. Organs*, vol. 42, no. 9, pp. 508–515, 2019, doi: 10.1177/0391398819848003.
- [19] M. Yoshikawa, R. Sato, T. Higashihara, T. Ogasawara, and N. Kawashima, "Rehand: Realistic electric prosthetic hand created with a 3D printer," *Proc. Annu. Int. Conf. IEEE Eng. Med. Biol. Soc. EMBS*, vol. 2015-Novem, pp. 2470–2473, 2015, doi: 10.1109/EMBC.2015.7318894.
- [20] H. Khoswanto and P. Santoso, "Kendali gerak prosthetic hand menggunakan flex sensors dan

accelerometer,” *J. Tek. Elektro*, vol. 12, no. 1, pp. 6–11, 2019, doi: 10.9744/jte.11.1.7-11.

- [21] Y. Su, A. Wolczowski, M. H. Fisher, G. D. Bell, D. Burn, and R. Gao, “Towards an EMG controlled prosthetic hand using a 3D electromagnetic positioning system,” *Conf. Rec. - IEEE Instrum. Meas. Technol. Conf.*, vol. 1, no. May, pp. 261–266, 2005, doi: 10.1109/IMTC.2002.1006850.
- [22] A. Cranny, D. P. J. Cotton, P. H. Chappell, S. P. Beeby, and N. M. White, “Thick-film force, slip and temperature sensors for a prosthetic hand,” *Meas. Sci. Technol.*, vol. 16, no. 4, pp. 931–941, 2005, doi: 10.1088/0957-0233/16/4/005.
- [23] R. Setiawan, H. H. Triharminto, and M. Fahrurrozi, “Gesture Control Menggunakan IMU MPU 6050 Metode Kalman Filter Sebagai Kendali Quadcopter,” *Pros. Semin. Nas. Sains Teknol. dan Inov. Indones.*, vol. 3, no. November, pp. 411–422, 2021, doi: 10.54706/senastindo.v3.2021.133.
- [24] T. Triwiyanto, I. P. A. Pawana, T. Hamzah, and S. Luthfiyah, “Low-cost and open-source anthropomorphic prosthetics hand using linear actuators,” *Telkomnika (Telecommunication Comput. Electron. Control)*, vol. 18, no. 2, pp. 953–960, 2020, doi: 10.12928/TELKOMNIKA.V18I2.14799.
- [25] Espressif System, “ESP32-WROOM-32 Datasheet,” *Data Sheet*, p. 20, 2019.
- [26] I. Sungkono, H. Irawan, and D. A. Patriawan, “Analisis Desain Rangka Dan Penggerak Alat Pembulat Adonan Kosmetik Sistem Putaran Eksentrik Menggunakan Solidwork,” *Semin. Nas. Sains dan Teknol. Terap. VII*

2019, pp. 575–580, 2019.

- [27] D. Kho, “Pengertian Baterai dan Jenis-jenisnya,” *teknikelektronika.com*, 2022.
- [28] Ananda, “Pengertian Baterai: Prinsip, Fungsi, dan Jenis-Jenisnya,” *gramedia.com*, 2021.

