

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, [Online]. Available: <http://repository.unej.ac.id/handle/123456789/91172>.

- [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 Protesis 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.

- [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,” 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. Fahrurozi, “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,” 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,” pp. 575–580, 1995.
- [27] S. C. Pokress and J. J. D. Veiga, “MIT App Inventor: Enabling Personal Mobile Computing,” pp. 0–2, 2013.
- [28] Ananda, “Pengertian Baterai: Prinsip, Fungsi, dan Jenis-jenisnya,” *gramedia.com*, 2021. <https://www.gramedia.com/literasi/pengertian-baterai/> (accessed May 24, 2023).
- [29] Unknown, “Baterai isi ulang,” *id.m.wikipedia.org*, 2020. https://id.m.wikipedia.org/wiki/Baterai_isi_ulang (accessed May 25, 2023).
- [30] D. Kho, “Pengertian Baterai dan Jenis-jenisnya,” *teknikelektronika.com*, 2022. <https://teknikelektronika.com/pengertian-baterai-jenis-jenis-baterai/> (accessed May 24, 2023)

