

DAFTAR ISI

JUDUL	i
LEMBAR PERSETUJUAN	iii
LEMBAR PENGESAHAN PENGUJI	iv
ABSTRAK	vi
<i>ABSTRACT</i>	vii
KATA PENGANTAR	viii
DAFTAR ISI	xii
DAFTAR GAMBAR	xvii
DAFTAR TABEL	xix
BAB I PENDAHULUAN	
1.1 Latar Belakang Masalah	1
1.2 Batasan Masalah	6
1.3 Rumusan Masalah	6
1.4 Tujuan Penelitian	7
1.5 Manfaat Penelitian	.7
BAB II TINJAUAN PUSTAKA	
2.1 Studi Literatur	9
2.2 Dasar Teori	14
2.2.1 Sensor MPU6050	14

2.2.2	Linear Aktuator	15
2.2.3	ESP32	16
2.2.4	Solid Work	17
2.2.5	MIT App Inventor	18
2.2.5	Baterai	19

BAB III METODOLOGI PENELITIAN

3.1	Rancangan Penelitian	21
3.2	Blok Diagram	21
3.3	Diagram Alir Arduino Transmitter	22
3.4	Diagram Alir Arduino Receiver	24
3.5	Diagram Alir Android	25
3.6	Diagram Mekanis Sistem	26
3.7	Alat dan Bahan	27
3.8	Variabel Penelitian	28
3.9	Definisi Operasional Variabel	28
3.10	Teknik Pengambilan Data	30
3.11	Urutan Kegiatan Penelitian	31
3.12	Tempat dan Jadwal Penelitian	32

BAB IV HASIL PENGUKURAN DAN ANALISIS

4.1	Hasil Perancangan Alat	33
4.2	SOP	36

4.3	Hasil Pengukuran Tegangan Baterai	40
4.4	Hasil Pengujian Keberhasilan Tangan Prostetik Membuka dan Menutup	45
BAB V PEMBAHASAN		
5.1	Rangkaian pada Proshetic Hand (Reciver)	52
5.2	Program Receiver	59
5.3	Android	64
5.4	Hasil Penelitian	64
5.5	Kinerja Sistem Keseluruhan	54
BAB VI PENUTUP		
6.1	Kesimpulan	67
6.2	Saran	67
DAFTAR PUSTAKA		69
LAMPIRAN		