

## DAFTAR PUSTAKA

- Anak, Agung Gede Ekayana. (2017). Jurnal 'Rancang Bangun Prototype Sistem Kendali Lengan Robot Menggunakan Interface Wireles 2.4Ghz'.
- Erwin, Ramadhani. (2019). Jurnal 'Perancangan Robot Lengan Pemilah Obyek Sesuai Warna Berbasis Arduino Mega 2560'.
- Fachrunisa, Cempaka. (2016). Jurnal 'Rancang Bangun Lengan Robot Sebagai Alat Pemindah Barang Berdasarkan Warna Menggunakan Sensor Fotodioda'.
- Harjoko, Agus. (2014). Jurnal 'Purwarupa Robot Lengan Pemilah Objek Berdasarkan Label Tulisan Secara Realtime'
- Ifan, Ariyanto. (2015). Jurnal 'Perancangan Dan Pembuatan Sistem Aplikasi Perangkat Keras Robot Lengan X Y Z Yang Dikendalikan Dengan PC'
- Maulana, Rizal. (2019). Jurnal 'Implementasi Sensor Warna Pada Robot Lengan Pemindah Barang Menggunakan Inverse Kinematics'.
- Munadi, Rizal. (2014). Jurnal 'Perancangan Lengan Robot 5 Derajat Kebebasan Dengan Pendekatan Kinematika'.
- Pitowarno, Endra. (2006). Desain, Kontrol, dan Kecerdasan Buatan. Penerbit : Andi Offset. Yogyakarta.
- Purwono, Prasetyawan. (2018). Jurnal 'Pengendali Lengan Robot Dengan Mikrokontroler Arduino Berbasis Smartphone'.
- Rimas, Oktama. (2018). Jurnal 'Implementasi Robot Lengan Pemindah Barang 3 DOF Menggunakan Metode Inverse Kinematics'.
- Utomo, Bagus. (2019). Jurnal 'Kendali Robot Lengan 4 DOF Berbasis Arduino Uno Dan Sensor MPU-6050'.
- Yusuf, Muhamad. (2017). Jurnal 'Rancang Bangun Robot Lengan Dengan Penggerak Sistem Pneumatic Menggunakan PLC'.

- Yusuf, Randi Nasution. (2015). Jurnal 'Perancangan Dan Implementasi Tuner Gitar Otomatis Dengan Penggerak Motor Servo Berbasis Arduino.
- Wati, Lidya. (2019). Jurnal 'Prototype Robot lengan Pemindah Barang dengan Kendali Lengan Manusia berbasis Arduino Uno'.
- Wijaya, Kurniawan. (2018). Jurnal 'Implementasi Komputasi Paralel dalam Pergerakan Lengan Robot Menggunakan Inverse Kinematic'.