

## DAFTAR PUSTAKA

- Benu D, (2016). *Rancang Bangun Sistem Kendali Lengan Robot 3 Sendi Berbasis Programmable Logic Control (PLC)*, Tugas Akhir, Jurusan Teknik Elektro Sekolah Tinggi Teknologi Adisutjipto, Yogyakarta.
- Didi M, Marindani.D.E, Elbani.A (2013). *Rancang Bangun Pengendalian Robot Lengan 4 DOF dengan GUI (Graphical User Interface) Berbasis Arduino Uno*, Tugas Akhir, Jurusan Teknik Elektro Fakultas Teknik Universitas Tanjungpura, Pontianak.
- Emil M. Petriu, *Robotics Introduction, Manipulator Arms.*  
<http://www.site.ottawa.ca/~petriu/CEG4329-IntroRobotics-Arms.pdf>.
- Mustofa Z. A, (2017). *Rancang Bangun Sistem Robotic landing Gear Dengan Menggunakan Sensor Gyroscope Pada Hexacopter HC-TE13*, Tugas Akhir, Jurusan Teknik Elektro Sekolah Tinggi Teknologi Adisutjipto, Yogyakarta.
- Oktama R, Maulana R, Setyawan Edhi G (2018). Implementasi Robot Lengan Pemindah Barang 3 DOF menggunakan Metode Inverse Kinematics. *Jurnal pengembangan Teknologi Informasi dan Ilmu Komputer*. Vol.2,(8), 2810-2816.
- Pratama, (2016). *Sensor Infrared Sebagai Pendeteksi Benda*. Politeknik Sriwijaya, <http://eprints.polsri.ac.id/3784/3/BAB%20II>.
- Reza N. Jazar, (2010). *Theory of Applied Robotics, Kinematics, Dynamics, and Control*. Second Edition. Springer.  
<http://www.eleccompengineering.files.wordpress.com>.
- Syam R. (2015). Kinematika dan Dinamika Robot lengan.  
<http://www.siaka.unhas.ac.id/rapi/buku-ajar-1.pdf>.
- Setiawan S, Firdaus, Rahmadya B, Dersima (2015). Penerapan Inverse Kinematika Untuk Pergerakan Kaki Robot Biped.  
<https://jurnal.umj.ac.id/index.php/semnastek/article/viewFile/532/498>.
- Atmel Corporation. (2009). Oktober. ATMega48/88PA/328P. September 21, 2015  
<http://www.atmel.com/Images/doc8161.pdf>.
- Yusrizal, Muhammad (2014). *Prototype Lengan Robot Pencapit pada Mobil Pengangkut Barang Berbasis Arduino*. Skripsi Jurusan Sistem Komputer, Universitas Gunadarma.

- Ikhsan, Danu (2014). *Rancang bangun Sistem Kendali Lengan Robot Arm Menggunakan Sensor Ultrasonik Berbasis Arduino*. Skripsi Program Studi Teknik Elektro, Universitas Pamulang.
- Ibrahim, Mohammed (2016). *Design and Implementation of FPGA-Based Robotic Arm Manipulator*. <https://www.researchgate.net/publication/306065610>.
- Harumy, Henny (2016). *Belajar Dasar Algoritma dan Pemrograman C++*. <https://www.researchgate.net/publication/315773643>.
- Indah, Sari (2011), *Perangkat Alternatif Peomdelan 3D*. <http://ejournals.umn.ac.id/index.php/TI/article/download/298/264>.