

DAFTAR PUSTAKA

- Agni, M., & Tahtawi, A. R. (2020). Perancangan Robot Lengan Lima Derajat Kebebasan untuk Misi Pick and Place Berbasis Inverse Kinematics. *Prosiding SEMNASTERA (Seminar Nasional Teknologi dan Riset Terapan)*, 87-92.
- Farozi, I., Maulana, R., & Kurniawan, W. (2019). Implementasi Sensor Warna Pada Robot Lengan Pemindah Barang Menggunakan Inverse Kinematics. *Jurnal Pengembangan Teknologi Informasi dan Ilmu Komputer Vol. 3, No. 7, Juli 2019, III*, 7284-7293.
- Indrajani. (2011). *Perancangan Basis Data dalam All in 1*. Jakarta: PT. Elex Media Komputindo.
- Ramadhani, E., & Sujono. (2019). Jurnal Maestro Vol. 2. No. 2 Oktober 2019, ISSN 2655-3430 | 432 PERANCANGAN ROBOT LENGAN PEMILAH OBYEK SESUAI WARNA BERBASIS ARDUINO MEGA 2560. *Jurnal Maestro Vol. 2. No. 2 Oktober 2019, ISSN 2655-3430, II*, 432-439.
- Siswaja, H. D. (2008). Prinsip Kerja dan Klasifikasi Robot. *Media Informatika Vol. 7. No. 3 (2008), VII*, 147-157.
- Sulaiman, A. (2012). *ARDUINO : Mikrocontroller bagi Pemula hingga Mahir*.
- Utomo, B., Setyaningasih, N. Y., & Iqbal, M. (2020). KENDALI ROBOT LENGAN 4 DOF BERBASIS ARDUINO UNO. *Jurnal SIMETRIS, Vol. 11 No. 1 April 2020, XI*, 89-96.