

DAFTAR PUSTAKA

Budiharto, Widodo. 2006. Membuat Robot Cerdas. Jakarta : PT. Elex Media Komputindo.

Budiharto, Widodo. 2010. Robotika Teori + Implementasinya. Yogyakarta : ANDI

Irawan, A., 2017. Rancang Bangun Pengendali Gerakan Lengan Robot Menggunakan Flex-sensor dan Potensiometer Yang Dipasang Pada Lengan Manusia. Malang : ITN Malang.

Alexander, Reby Fudi.2013. Aplikasi Sensor Berat Load Cell Pada Alat Pengereng Herbal

Amelia, Putri. 2015. Penerapan Radio Frekuensi Pada Robot Amphibi (Hardware). Palembang : Politeknik Negeri Sriwijaya.

Solichin, Annur. 2009. Rancang Bangun Lengan Robot (Robotic Arm) Dengan Pengendalian Secara Manual. Bogor: Institut Pertanian Bogor.

Desryanti, E. 2018. Otomatisasi Alat Proteksi Beban Muatan Berlebih Menggunakan Load Cell Berbasis Atmega328.

Setiawan, Muhammad. 2018. Rancang Bangun Mesin Bor *Printed Circuit Board* (PCB) Berbasis Arduino Uno: Politeknik Negeri Sriwijaya.

Supriatna, Noviyana. 2017. *Cooperative Driving* Pada Perempatan Jalan Berbasis *Fuzzy Logic* Menggunakan Komunikasi Antar Kendaraan : Politeknik Negeri Bandung.

Rizky Kaisupy, Muhammad. 2017. Pengembangan Implementasi Sistem Monitoring Dan Kontrol Otomatis Suhu Dan Kelembaban Pada Budidaya Jamur Menggunakan Ni Myrio-1900 : Universitas Muhammadiyah Malang.

Umul, Mambaul. 2016. Rancang Bangun Drum Kit Elektrik Berbasis Mikrokontroler Dan Android Smartphone. Surabaya : Institut Bisnis Dan Informatika Stikom Surabaya.

Sengsalong, Areepen dan Satya Widodo, Nuryono. 2019. *Object-Moving Robot Arm based on Color. Signal and Image Processing Letters*, 1(3), 13-19.

Soetedjo, Aryuanto, dkk. 2017. *Development Of Robotic Arm For Moving Objects In The Industrial Control Trainer. International Journal of Engineering and Management (IJEM)*, 1(1), 40-49. Malang : National Institute of Technology (ITN) and Malaysia : Multimedia University (MMU).

Jaiswal, A K dan Kumar, B. 2017. *Vacuum Cup Grippers for Material Handling In Industry. International Journal of Innovative Science, Engineering & Technology (IJISSET)*, 4(6), 187-194. India : Maharishi Markandeshwar University.

Salman Shaikat, Abu, dkk. 2020. *Computer Vision Based Industrial Robotic Arm for Sorting Objects by Color and Height. Journal of Engineering Advancements*, 1(4), 116-122. Bangladesh : Department of Mechatronics Engineering, World University of Bangladesh.

Preeti Samdani, Professor, dkk. 2021. *Robotic Bottle Capping Arm Using Arduino Uno. International Research Journal of Engineering and Technology (IRJET)*, 8(4), 3982-3986. India : New Horizon Institute of Technology and Management, Maharashtra, India.



KEMENTERIAN PENDIDIKAN DAN KEBUDAYAAN
POLITEKNIK NEGERI SRIWIJAYA

Jalan Srijaya Negara, Palembang 30139

Telp. 0711-353414 fax. 0711-355918

Website : www.polsri.ac.id E-mail : info@polsri.ac.id



REKOMENDASI UJIAN LAPORAN AKHIR (LA)

Pembimbing Laporan Akhir memberikan rekomendasi kepada,

Nama : M Raffly Riyansyah Putera
NIM : 061830700520
Jurusan/Program Studi : Teknik Komputer/ D III Teknik Komputer
Judul Laporan Akhir : Rancang Bangun Robot Lengan Pemindah Barang
Berdasarkan Beratnya Menggunakan Sensor Load
Cell.

Mahasiswa tersebut telah memenuhi persyaratan dan dapat mengikuti Ujian
Laporan Akhir (LA) pada Tahun Akademik 2021

Palembang, Juni 2021

Pembimbing I,

Pembimbing II,

Yulian Mirza, S.T., M.Kom.

NIP. 196607121990031003

Isnainy Azro, S.Kom., M.Kom.

NIP. 197310012002122007