DAFTAR PUSTAKA

Anggoro, Beni dan Munadi. 2013. Desain Pemodelan Kinematik dan Dinamik Humanoid Robot. *Tugas Akhir Jurusan Teknik Mesin*. Semarang(ID): Fakultas Teknik Universitas Diponegoro.

Farozi, Istiqlal, Rizal Maulana, dan Wijaya Kurniawan. 2019. Implementasi Sensor Warna Pada Robot Lengan Pemindah Barang Menggunakan Inverse Kinematics. *Jurnal Pengembangan Teknologi Informasi dan Ilmu Komputer*. Vol.3 No. 7: 7284-7293.

Kiftiyah, Mariatul, Santoso dan Munsyi. 2017. Robot Pendeteksi Warna. *Jurnal Sains dan Informatika*. Vol.1 No. 2: 38-47.

Nugraha, Deny Wiria. 2011. Pengendalian Robot Yang Memiliki lima Derajat Kebebasan. *Jurnal Ilmiah Foristek.* Vol.1. No. 1: 22-32.

Nugraha, Muhammad Febryano. 2017. Rancang Bangun Robot Pendeteksi Ruang Kosong Berdasarkan Infrared Menggunakan Robot Lego Mindstroms EV3. *Laporan Akhir Prodi DIII Teknik Komputer*. Palembang(ID): Jurusan Teknik Komputer Politeknik Negeri Sriwijaya.

Sari, Marlindia Ike dkk. 2018. Pemilah Benda Berdasarkan Warna Menggunakan Sensor Warna TCS3200. *Skripsi Prodi DIII Teknik Komputer*. Bandung(ID): Fakultas Ilmu Terapan Universitas Telkom.

Setia, Ilham Budi. 2019. Perancangan Robot Beroda Dan Berlengan Untuk Proses Pemanenan Buah Tomat Berbasis Raspberry Pi. *Skripsi Jurusan Teknik Elektro*. Lampung(ID): Fakultas Teknik Universitas Lampung.

Simorangkir, Lyri Martin. 2013. Perancangan Robot Penyortir Benda Berwarna Berbasis Mikrokontroler. *Skripsi Jurusan Fisika*. Sumatera Utara(ID): *FMIPA Universitas Sumatera Utara*.

Sunarsih, Ika. 2017. Robot Pencari Jalan Keluar Pada Labirin Dengan Menggunakan Lego Mindstorms EV3. *Laporan Akhir Prodi DIII Teknik Komputer*. Palembang(ID): *Jurusan Teknik Komputer Politeknik Negeri Sriwijaya*.