

DAFTAR PUSTAKA

Oktama, Rimas, Rizal Maulana, Gembong Edhi Setyawan, 2018. "*Implementasi Robot Lengan Pemindah Barang 3 DOF Menggunakan Metode Inverse Kinematics*". Malang:Program Studi Teknik Informatika, Fakultas Ilmu Komputer, Universitas Brawijaya.

Latifa, Ulinnuha, Joko Slamet Saputro, 2018. "*Perancangan robot arm gripper berbasis arduino uno menggunakan antarmuka labview*". Karawang:Program Studi Teknik Elektro, Fakultas Teknik, Universitas Singaperbangsa Karawang.

Satria, Devit, Lidya Wati, 2019. "*Prototype robot lengan pemindah barang dengan kendali lengan manusia berbasis arduino uno*". Bengkalis:Dosen Teknik Informatika Sekolah Tinggi Teknologi Dumai,Dosen Teknik Informatika Politeknik Negeri bengkalis.

Rahman, Fadhli, Faridah, Andi Ikram Nur, Andi Nadar Makkaraka, 2020. "*Rancang bangun prorotipe manipulator lengan robot menggunakan motor servo berbasis mikrokontroller*". Makassar:Program Studi Teknik Mesin,Program Studi Teknik Elektro, Fakultas Teknik, Universitas Islam Makassar.

Abidin, Mukhlas, Bambang Suprianto, 2020. "*Rancang bangun trainable servo robotic arm 4 DOF(Degree of freedom)*". Surabaya:Teknik Elektro, Teknik, Universitas Negeri Surabaya.

Setiawan, David, 2017. "*Sistem kontrol motor dc menggunakan pwm arduino berbasis android system*". Pekanbaru:Teknik Elektro, Fakultas Teknik, Universitas Lancang Kuning.

Arifin, Samsul, Akhmad Fathoni, 2017. "*Pemanfaatan pulse width modulation untuk mengontrol motor (studi kasus robot otomatis dua deviana)*". Malang:Jurnal Ilmiah Teknologi dan Informasi ASIA STMIK Asia Malang.

Gwotham, KM adithya Krishnaz, Taarun srinivas, RG Pranav Raj, A.Joshuvas, 2020. "*Emg based control of a 5 dof robotic manipulator*".India:Centre for Automation and Robotics (ANRO), Department of Mechanical Engineering, Hindustan Institute of Technology and Science, Chennai – 603103, Tamilnadu, India.