

DAFTAR PUSTAKA

- Ardityawan, A. (2014). Sistem Pengendalian Nirkabel Robot Lengan Sebagai Liquid Handling Zat Kimia Berbahaya. 1-4.
- Buchori, A., & Sudana, I. M. (2014). Rancang Bangun Miniatur Robot Lengan Menggunakan Mikrokontroler Atmega 8535. *Jurnal Teknik Elektro*, 6(1), 7. (robot lenga)
- Definisi Robot dan Jenis-jenis Robot. (2012, june 28). Diambil kembali dari Muh. Nabil Blog: <https://muhnabil.wordpress.com/2012/06/28/definisi-robotdan-jenis-jenis-robot/>
- Hariyadi, A., Ratnawati, Y., & Perdana, R. H. Y. (2020). Tranceiver Multi Channels Untuk Kontrol Gerak dan Monitoring Kondisi Pada Robot Manual Mini Industri. *Jurnal IPTEK*, 24(1), 11-18.(nrf)
- Hakiki, M. I., Darusalam, U., & Nathasia, N. D. (2020). Konfigurasi Arduino IDE Untuk Monitoring Pendeteksi Suhu dan Kelembapan Pada Ruang Data Center Menggunakan Sensor DHT11. *Jurnal Media Informatika Budidarma*, 4(1), 150-156.
- mobitekno.com/read/2018/27/06/indonesia-tertinggal-dalam-penggunaan-teknologi-robot-dan-otomasi-di-asean/
- Muslimin, S., Wijanarko, Y., & Subagio, D. (2014). Penerapan Flex-Sensor Pada Lengan Robot Berjari Pengikut Gerakan Lengan Manusia Berbasis Mikrokontroler. *TECHNOLOGIC*, 7-20.
- Nurfaizal, H., Makhsun, M., & Djaksana, Y. M. (2021). Prototype Sistem Kendali Robot ARM Gripper Manipulator menggunakan Flex Sensor Dan MPU6050 Berbasis Internet of Things. *Faktor Exacta*, 13(4), 191-199.(sensor mpu dan flex)
- Rahman, F., Faridah, F., Nur, A. I., & Makkaraka, A. N. (2020). Rancang Bangun Prototipe Manipulator Lengan Robot Menggunakan Motor Servo Berbasis Mikrokontroler. *ILTEK*, 15(01), 42-46. (motor servo)
- Rahmawan, A., & Munadi, D. (2013). *Optimasi Gripper Dua Lengan dengan Menggunakan Metode Genetic Algorithm pada Simulator Arm Robot 5 DOF (Degree of Freedom)* (Doctoral dissertation, Mechanical Engineering Departement, Faculty Engineering of Diponegoro University). (gripper)

- Sujiwa, A., Atmiasri, A., & Purwanto, E. (2019). SISTEM KONTROL EFISIENSI DAYA OTOMATIS PADA PERANGKAT PROTOTIPE DESALINASI DUAL OUTPUT BERTENAGA SEL SURYA. *WAKTU: Jurnal Teknik UNIPA*, 17(1), 26-31.
- Sujiwa, A., & Ubaydillah, M. (2021). Arduino Based Temperature And Humidity Monitoring Control System for Day Old Chicken (DOC) Cage. *BEST: Journal of Applied Electrical, Science, & Technology*, 3(1), 22-25.
- Sujiwa, A., & Santoso, I. (2022). Automatic Coffee Maker Machine Based on Internet of Things (IoT). *BEST: Journal of Applied Electrical, Science, & Technology*, 4(1), 1-1.
- Sujiwa, A., & Raharjo, I. P. (2021). Design and Construction of Automatic Portable Disinfectant Button to Prevent the Spread of The Covid-19 Virus. *BEST: Journal of Applied Electrical, Science, & Technology*, 3(2), 1-4.
- Santoso, D., & Gitomarsono, I. (2010). Lengan Robot untuk Memindahkan Obyek Berbahaya. *Digital Information & System Conference*, 40-44.
- Sumanto, D. (2012). Presisi Dan Akurasi Hasil Penelitian Kuantitatif Berdasarkan Pengambilan Sampel Secara Acak. *JURNAL LITBANG*, 2(2).
- Syahrul, Mei 2011, "Motor Stepper: Teknologi, Metoda Dan Rangkaian Kontrol". (stepper)
- Syukranullah, S., Bukhari, B., & Amalia, I. (2019). Rancang bangun robot lengan berbasis mikrokontroler arduino uno. *Jurnal Mesin Sains Terapan*, 3(1), 7-10. (arduino uno)
- Wijaya, A., & Juliadi, D. (2021). Rancang Bangun Robot Pembersih Lantai Menggunakan Arduino Nano Dengan Sistem Pengendali Berbasis Android. *Pseudocode*, 8(2), 98-107. (arduino nano)