

### Daftar Pustaka

- [1] L. Febriramadhan and A. Triwiyatno, "Perancangan Arm Manipulator Pemilah Barang Inverse Kinematics," vol. 5, pp. 1–8, 2016.
- [2] S. G. Ludony, M. Mulyadi, and K. Indriati, "Rancang Bangun Purwarupa Lengan Robot Berbantuan Raspberrry Pi," *J. Elektro*, vol. 13, no. 2, pp. 115–124, 2021, doi: 10.25170/jurnalelektro.v13i2.1979.
- [3] R. Rendyansyah, A. P. P. Prasetyo, K. Exaudi, S. Sembiring, B. A. Tarigan, and M. A. Amaria, "Pergerakan Robot Lengan Pengambil Objek Dengan Sistem Perekam Gerak Berbasis Komputer," *JTEV (Jurnal Tek. Elektro dan Vokasional)*, vol. 8, no. 2, p. 230, 2022, doi: 10.24036/jtev.v8i2.113147.
- [4] A. A. Dalimunthe, N. A. Adli, and Taryudi, "Prototipe Robot Lengan 3 Degree of Freedom Sebagai Alat Sorting Barang Berdasarkan Warna," *J. Autocracy*, vol. Vol.6, pp. 62–68, 2019, doi: 10.21009/autocracy.06.2.2.
- [5] I. Al Ashfahani, Y. Sofyan, S. Yahya, and K. Kunci, "Rancang Bangun Lengan Robot Penyortir Benda Kerja Berdasarkan Warna Dengan Pengendalian Kestabilan Cahaya Menggunakan Fuzzy logic," pp. 13–14, 2022.
- [6] R. H. Hutabarat, S. R. Sulistiyanti, E. Nasrullah, and A. M. Avr, "111-Article Text-144-1-10-20140704".
- [7] M. H. Maftuh, "Lengan Robot Pemindah Barang Berdasarkan Ukuran Tinggi," *E-JOINT (Electronica Electr. J. Innov. Technol.)*, vol. 1, no. 2, pp. 36–41, 2020, doi: 10.35970/e-joint.v1i2.431.
- [8] M. A. H. K. Sinaga and D. S. Pamungkas, "Invers Kinematik Robot Arm 4 Dof Menggunakan Sensor Leap Motion," *Semin. Nas. Terap. Ris. Inov. Ke-6 ISAS Publ. Ser. Eng. Sci.*, vol. 6, no. 1, pp. 363–371, 2020.
- [9] I. Sulaeman, A. W. Dani, and T. Pangaribowo, "Analisa Inverse Kinematics Pada Prototype 3-DoF Arm Robot Dengan Metode Anfis," *J. Teknol. Elektro*, vol. 13, no. 1, p. 14, 2022, doi:

10.22441/jte.2022.v13i1.003.

- [10] M. KURNIA, *Rancang bangun lengan robot penyeleksi dan pemindah barang berdasarkan warna dan ketinggian menggunakan kamera.* 2017. [Online]. Available: <https://repository.unej.ac.id/handle/123456789/84228>
- [11] E. Ramadhani, “Perancangan Robot Lengan Pemilah Obyek Sesuai Warna Berbasis Arduino Mega 2560,” *Jurnal*, vol. 2, no. 2, pp. 432–439, 2019.
- [12] D. Didit Wahyu, S. Aryuanto, and S. I Komang, “Rancang Bangun Lengan Robot Pemilah Barang Berdasarkan Berat dengan Pemanfaatan Internet Of Things (IoT) Sebagai Kontrol Dan Monitoring Jarak Jauh,” *Semin. Has. Elektro SI ITN Malang*, vol. 21, no. 1, pp. 1–2, 2020.