

REFERENSI

1. Irawan, Binger Pudyastowo 2012, *Rancang Bangun Robot Pemindah Barang dengan Sistem Kontrol Berbasis Mikrokontroler*, Diakses 17 Februari 2014, dari: http://www.polines.ac.id/teknis/upload/jurnal/jurnal_teknis_1344501141.pdf
2. Maryanto., 2004, *Tangan Robot lima Jari Yang Dikendalikan Dari Tangan Manusia*, Skripsi, Universitas Surabaya.
3. Muslimin, Selamat. Dkk. 2014. *Penerapan Flexs pada lengan robot berjari pengikut gerak lengan manusia berbasis mikrokontroler*.
4. N. Fukaya, T. Asfour, R. Dillmann and S. Toyama, Development of a five-finger dexterous hand without feedback control: The TUAT/Karlsruhe humanoid hand, 2013 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Tokyo, 2013, pp. 4533-4540.
5. Petruzela, frank D., 2001 *Elektronik industry*, Yogyakarta : ANDI
6. Saputro, O.B. 2014, *Pengembangan Trainer Robot Lengan Menggunakan Kontrol Jarak Jauh Berbasis Arduino sebagai Pendukung Praktikum Robotika di Jurusan Teknik Elektro UM*. Skripsi Jurusan Teknik Elektro, Universitas Negeri Malang.