

## DAFTAR PUSTAKA

Ahmad Safaris dan Hansi effendi (2020) Rancang Bangun Alat Kendali Sortir Barang Berdasarkan Empat Kode Warna

<http://ejournal.unp.ac.id/index.php/jtev/article/view/109360>

Anak Agung Gde Ekayana dan Gusti Ngruh Kade Ary P (2017) RANCANG BANGUN PROTOTYPE SISTEM KENDALI LENGAN ROBOT MENGGUNAKAN INTERFACE WIRELESS 2.4Ghz

<https://ejournal.Undiksha.ac.id/index.php/JST/article/view/9185>

Bedul Haris , Dine Tiara Kusuma , dan Rifki Nugraha Pratama (2019) SISTEM PENYORTIRAN BUAH APEL MANALAGI MENGGUNAKAN SENSOR LOADCELL DAN TCS3200 BERDASARKAN BERAT DAN WARNA BERBASIS ARDUINO UNO

[https://www.researchgate.net/publication/334509664\\_SISTEM\\_PENYORTIRAN\\_BUAH\\_APEL\\_MANALAGI\\_MENGGUNAKAN\\_SENSOR\\_LOADCELL\\_DAN\\_TCS3\\_BERBASIS\\_ARDUINO\\_UNO](https://www.researchgate.net/publication/334509664_SISTEM_PENYORTIRAN_BUAH_APEL_MANALAGI_MENGGUNAKAN_SENSOR_LOADCELL_DAN_TCS3_BERBASIS_ARDUINO_UNO)

Mirza Kurnia (2017) Melkakukan pembuatan alat Rancang Bangun Lengan Robot Penyeleksi Dan Perpindahan Barang Berdasarkan Warna Dan Ketinggian

<https://repository.unej.ac.id/handle/123456789/84228>

Purwono Prasetyawan, Yopan. F, Syaiful Ahdan dan Fika Trisnawati (2018) Pengendali Lengan Robot Dengan Mikrokontroler Arduino Berbasis Smartphone

<https://pdfs.semanticscholar.org/2ab3/0f0443ecedf6bcb712b43d05b625ba9e4154.pdf>

Prisma Asmara Sejati dan Adhi Susanto (2017) RANCANG BANGUN PURWARUPA KLASIFIKASI WARNA OBJEK MENGGUNAKAN ROBOT LENGAN 4-DOF

[https://www.researchgate.net/publication/320992706\\_RANCANG\\_BANGUN\\_PURWARUPA\\_KLASIFIKASI\\_WARNA\\_OBJEK\\_MENGGUNAKAN\\_ROBOT\\_LENGAN\\_4-DOF](https://www.researchgate.net/publication/320992706_RANCANG_BANGUN_PURWARUPA_KLASIFIKASI_WARNA_OBJEK_MENGGUNAKAN_ROBOT_LENGAN_4-DOF)

Rimas Oktama, Rizal Maulana dan Gembong Edy, S (2018) Robot Lengan Perpindahan Barang 3 DOF Menggunakan Metode Inverse Kinematics.

[https://www.researchgate.net/publication/324536854\\_Implementasi\\_Robot\\_Lengan\\_Pemindah\\_Barang\\_3\\_DOF\\_Menggunakan\\_Metode\\_Inverse\\_Kinematics](https://www.researchgate.net/publication/324536854_Implementasi_Robot_Lengan_Pemindah_Barang_3_DOF_Menggunakan_Metode_Inverse_Kinematics)

Saleh Yakub (2019) Melakukan pembuatan alat Perancangan Robot Perpindahan Balok Dengan Menggunakan Wireless Berbasis Mikrokontroler AteMage 128

<https://politeknikjambi.ac.id/ojs/inovator/article/view/32>

Supriyono, Muhamad Yusuf dan Arif Ainun Rofiq (2017) RANCANG BANGUN ROBOT LENGAN DENGAN PENGGERAK SISTEM PNEUMATIK MENGGUNAKAN PLC

<https://www.researchgate.net/publication/331733712>  
[RANCANG BANGUN ROBOT LENGAN DENGAN PENGGERAK SISTEM PNEUMATIK MENGGUNAKAN PLC](#)

Yopi Mandari dan Triyanto Pangeribowo (2016) RANCANG BANGUN SISTEM ROBOT PENYORTIR BENDA PADAT BERDASARKAN WARNA BERBASIS ARDUINO

[https://publikasi.mercubuana.ac.id/index.php/jte/article /view/832](https://publikasi.mercubuana.ac.id/index.php/jte/article/view/832)