

Daftar Pustaka

- [1] Syaifullah, Masykuri. 2010. Sistem Pengendalian Lengan Robot dengan Interfacing Java Berbasis ATMEGA 8535. Naskah Publikasi STMIK AMIKOM Yogyakarta.
- [2] Widayanti, Balza. 2009. Simulator Robot Lengan Enam Derajat Kebebasan Menggunakan OPENGL. Tugas Akhir S1 Teknik Elektro UGM, Yogyakarta.
- [3] Braunl, T., [2008], *Embedded Robotics: Mobile Robot Design and Application with Embedded Systems*. Berlin: Springer-Verlag Berlin Heidelberg, Inc.
- [4] Hamidah, Syarifah. Dkk. Sistem Pengendali Robot Lengan Menggunakan Pemrograman Visual
- [5] Solichin, Annur. Rancang Bangun Lengan Robot (*Robotic ARM*) dengan Pengendalian Secara Manual. Tugas Akhir S1 Ilmu dan Teknologi Kelautan, Institut Pertanian Bogor
- [6] Dzulkarnain, Dicky. Pengendalian Robot Lengan Beroda Dengan Kamera untuk Pengambilan Obyek.
- [7] <http://www.electronicshub.org/servo-motors/>
- [8] <https://www.arduino.cc/en/Main/arduinoBoardMega2560/>
- [9] <http://www.openautomaton.org/index.php/Encoders/>
- [10] <http://www.tamagawa-seiki.com/english/encoder/>
- [11] Sa'diyah, Chalimatus. 2008. Analisa Profil Electromyogram Terhadap Aktivitas Cengkeraman. Jurusan Fisika Fakultas Matematika dan Ilmu Pengetahuan Alam. Universitas Airlangga. Surabaya