

DAFTAR PUSTAKA

- Andhy Satrio Anwar, M., Mirna, M., Rifaldi, M., Nur, M., Mekatronika, T., Bosowa, P., raya, Jlk., Makassar, K., & selatan, S. (2021). Rancang Bangun Robot *Arm* 4 DOF Berbasis Mikrokontroler ATmega328. *ISSN*, 3(2), 1–5.
- Arifin, S., Nugraha, S., Suhendra, T., Elektro, T., Teknik, F., Raja, M., & Haji, A. (2021). Prototipe Alat Penyortir Barang Berdasarkan Berat Otomatis Berbasis Mikrokontroler. *ISSN*, 2(1).
- de Paula, A. N., Nonaka, A. M., Moura, B. B., Bufelli, F. C., X de Araújo, G. R., Souza, G. N., Ferraz, H. F., Peixoto, I. A., Teixeira, Í. G., Moura, J. P., Aguiar, J., Fernandes, L., Araújo, M. S., Dias, M. M., Mendonça, M., Gonçalves, R. S., de Almeida, R. C., & Ávila, V. A. (2019). *EDROM Humanoid Kid Size 2019*.
- Erinofiardi. (2019). Analisa Kerja *Belt Conveyor* 5857-V Kapasitas 600 Ton/Jam. *ISSN*, 3(3), 450–458.
- Mahardika Prabowo D. (2019). Analisis Pengaruh Kecepatan Dan Massa Beban Pada *Conveyor Belt* Terhadap Kualitas Pengemasan Dan Kebutuhan Daya Dan Arus Listrik Di Bagian Produksi PT. Indopintan Sukses Mandiri Semarang [Thesis, Universitas Muhammadiyah Semarang].
- Oktama, R., Maulana, R., & Setyawan, G. E. (2018). Implementasi Robot Lengan Pemindah Barang 3 DOF Menggunakan Metode *Inverse Kinematics*. *ISSN*, 2(8), 2810–2816.
- Pramudhito G. (2021). Prototipe *Conveyor Belt* Penyortir Objek Berdasarkan Warna Menggunakan Kamera Pixy2 Dan Arduino Atmega328 Dengan Aplikasi *Visual Basic* [Thesis]. Universitas Diponegoro Semarang.
- Ramadhan, F., & Ali, T. ' . (2020). JTEV (JURNAL TEKNIK ELEKTRO DAN VOKASIONAL) Perancangan Penyortiran Barang Berdasarkan Berat dengan Sistem *Pick and Place* Berbasis Mikrokontroler. *ISSN*, 6(2), 168–180.
- Syahiidutama A, Ardhi S, Sugiono J.P, & Sutiksno H. (2020). Implementasi Kinematika Robot Lengan Pemindah Barang Dua Sendi (2 DOF) dengan Metode Kinematika Maju Untuk Menentukan Koordinat dalam Pemindahan Sebuah *Object*. *LPPM ISTTS*.
- Uchrowi, A., Lasmadi, L., & Soekarno, S. (2019). Pemodelan dan Simulasi Robot Lengan 3 DOF Menggunakan V-REP. *AVITEC*, 1(1).
- Wahyu Putri U, & Thamrin. (2019). Perancangan Pergerakan Kaki Robot Humanoid Menggunakan Servo *Dynamixel* Berbasis *OpenCM 9.04*. *ISSN*, 7(3), 76–84.
- Waluyo, E., Putra Pamungkas Amdan, K., Azzahra Taufany, N., Rizkia Salsabillah, Z., Teknik Elektro, J., Negeri Jakarta, P., & Siwabessy, J. G. (2019). Implementasi Sensor *Load Cell* Pada Modul Penyortir Minuman Kemasan Berdasarkan Berat. *Prosiding Seminar Nasional Teknik Elektro*, 4, 291–294.

Zhong Ting, H., Hairi Mohd Zaman, M., Faisal Ibrahim, M., & Mohamed Moubark, A. (2021). *Kinematic Analysis for Trajectory Planning of Open-Source 4-DoF Robot Arm*. (IJACSA) *International Journal of Advanced Computer Science and Applications*, 12(6), 769–777.