

DAFTAR PUSTAKA

- a. A. Kusuma, "lengan robot peniru gerakan tangan manusia," 2015.
- a. B. Nugroho, h. Setyawan, and I. A. Basuki, "pembuatan prototype robot beroda berbasis mikrokontroller dan sensor easy voice recognition sebagai alat bantu penderita disabilitas," *teknol. Proses dan inov. Ind.*, vol. 2, no. 1, pp. 4–8, 2016.
- a. Suwandi, "aplikasi sistem hardware robotik industri dalam dunia pendidikan di laboratorium teknik industri uin sunan kalijaga yogyakarta," vol. 1, no. September, pp. 7–10, 2018.
- d. Caysar, g. D. Nusantoro, and e. Yudaningtyas, "pengaturan pergerakan robot lengan smart arm robotic ax-12a melalui pendekatan geometry based kinematic menggunakan arduino," *j. Mhs. Teub*, vol. 2, no. 7, pp. 1–8, 2015, [online]. Available: <http://elektro.studentjournal.ub.ac.id/index.php/teub/article/view/340>.
- f. B. Setiawan, t. Elektro, and u. K. Soegijapranata, "deteksi kejenuhan seluruh otot manusia menggunakan sensor emg berbasis mikrokontroler arduino uno," pp. 10–11, 2018.
- i. M. Riski multajam, mada sanjaya, aceng sambas, nurul subkhi, "no.2," *desain dan anal. Electromyogr. Serta apl. Dalam mendeteksi sinyal otot rizki*, vol. li, 2016.
- m. Anggoro, beni and munadi, dr. Eng. St, "desain pemodelan kinematik dan dinamik humanoid robot," vol. 101, no. 3, pp. 505–507, 2013, doi: 10.1653/024.101.0309.
- m. K. Utami, "penggunaan potensiometer sebagai sensor posisi pada lengan robot berjari pengikut gerak lengan manusia berbasis mikrokontroler," pp. 5–18, 2014.

mutiara nurwidyaning lusi, *perancangan sistem kendali pada pergerakan jari robot tangan bagi penderita disabilitas amputasi menggunakan extreme learning machine berbasis komputer*. 2019.

nur ismail opera, "perancangan sistem pengontrolan lengan robot menggunakan referensi pergerakan lengan manusia," *peranc. Sist. Pengontrolan lengan robot menggunakan ref. Pergerakan lengan manusia* / , pp. 1–6, 2016.

n. Ezra meliora, r. Angga, and s. Unang, "perancangan dan implementasi tangan robot buatan dengan menggunakan elektromiogram," *eproceedings eng.*, vol. 2, no. 2, p. 63, 2015.