

## DAFTAR PUSTAKA

- [1] N. F. Yulia. Sistem Kontrol Lengan Robot Menggunakan Sinyal EMG Berbasis Mikrokontroler H8/3069F. Program Studi Fisika, Fakultas Matematika dan Ilmu Pengetahuan Alam Universitas Indonesia, 2012.
- [2] S. Raden, Hustinawati, N. Rigathi Widya, K. Ary Bima, P. Yogi, and S. Abdurachman, “Robotika”, Jakarta: Universitas Gunadarma, 2010.
- [3] Caysar Dina. Pengaturan Pergerakan Robot Lengan Smart Arm Robotic AX-12A Melalui Pendekatan Geometry Based Kinematic Menggunakan Arduino, Jurusan Teknik Elektro Fakultas Teknik Universitas Brawijaya, 2014
- [4] “Arduino UNO”, 2018. [Online]. Available: <http://www.arduino.cc> [Accessed 18 September 2018].
- [5] R. G. Hasibuan, “Rancang Bangun Kendali Kecepatan Berdasarkan Jarak Pada Mobile Robot Menggunakan Metode Fuzzy Logic,” *e-Proceeding of Engineering*, vol. 2, no. 2, p. 1973, 2015.
- [6] Sudrajat. Modul Kuliah, Jurusan Matematika, Fakultas Matematika Dan Ilmu, Pengetahuan Alam, Universitas Padjadjaran, Bandung 2008.
- [7] “Populasi penyandang disabilitas di Indonesia menurut Survei Sosial Ekonomi Nasional (Susenas) tahun 2012”, 2017 [Online]. Available: <http://www.depkes.go.id/> [Accessed 9 Oktober 2017].
- [8] Franklin Gene F, Powell David, Emami-Naeini Abbas. Feedback Control Of Dynamic Systems 6<sup>th</sup> Edition.