

## DAFTAR PUSTAKA

- [1] R.A. Reza, “Perancangan Dan Pembuatan Trajectory Planning (Perencanaan Lintasan) Untuk Articulated Robot Arm Menggunakan Metode Genetic Algorithm (Ga),” pp. 1–6, 2013.
- [2] Z. Nurkholik, Farrady Alif Fiolana, and Diah Arie Widining Kusumastutie, “Rancangan Bangun Lengan Robot Arm Untuk Menggambar Menggunakan Invers Kinematik,” Universitas Islam Kediri, Kediri, 2022.
- [3] F.F. Muhammad, Aris Triwiyatno, and Iwan Setiawan, “Perancangan Arm Manipulator 4 DOF Dengan Menggunakan Pengendalian Cartesian Space-Trajectory Planning,” *Transient*, vol. 1, no. 4, pp. 1–8, Dec. 2012.
- [4] R.P. Dayal, BBVL Deepak, Devedutta Nayak, and Dkk., “Forward and Kinematics Models for an Articulated Robotic Manipulator,” *IJAICR*, vol. 4, no. 2, pp. 1–7, 2012.
- [5] Z.K. Achmad, Khairul Jauhari, Dede Sumantri, and Dkk., “Inverse Kinematics dan Pengukuran Akurasi Pergerakan pada Model Robot Manipulator Lengan,” *Jurnal Teknik Mesin*, vol. 3, no. 2, pp. 1–6, Oct. 2019.
- [6] D.A.M. Hafid, Kalista Hertavianda, and Dkk., “Rancang Bangun Lengan Robot Penggambar Bidang Datar Dua Dimensi,” *IMDeC*, vol. 2, pp. 1–8, 2020.
- [7] A. Uchrowi, Lasmadi, and Sutjianto, “Pemodelan dan Simulasi Robot Lengan 3 DOF Menggunakan V-REP,” *AVITEC*, vol. 1, no. 1, pp. 96–96, Aug. 2019.
- [8] A. Wibowo, “Perancangan prototype Simulator Robot Cartesian 3 DOF,” Universitas Nasional, Indonesia , 2021.
- [9] Kristayulita, *TRIGONOMETRI*. Mataram: Sanabil, 2020.
- [10] Wardoyo, *Konsep Dasar Ilmu Trigonometri Mata Pelajaran Matematika* . Surabaya: Shafta, 2021.
- [11] B.D. Agus and Lina, “Penerapan Metode Denavit-Hartenberg Pada Perhitungan inverse Kinematics Gerakan Lengan Robot,” *Jurnal Muara*, vol. 1, no. 1, pp. 1–6, Apr. 2017.
- [12] D. Caysar, “Pengaturan Pergerakan Robot Lengan Smart Arm Robotic AX-12A Melalui Pendekatan Geometry Based Kinematic Menggunakan Arduino,” *Jurnal Dina caesar*, pp. 1–8, Nov. 2014.