

Daftar Pustaka

- [1] Spong, Mark W. Hutchinson, Seth. Vidyasagar, M. 2004. *Robot Dynamics and Control Second Edition*.
- [2] Spong, Mark W. Hutchinson, Seth. Vidyasagar, M. 2004. *ESP8266 NodeMCU WiFi Devkit*.
- [3] Hanif Azzam, Ramli Kalamullah, 2015. PERANCANGAN DAN ANALISIS SISTEM KENDALI LENGAN ROBOT BERBASIS MOTION CONTROL. Departemen Teknik Elektro, Fakultas Teknik, Universitas Indonesia.
- [4] Saifuddin Arief, Sumardi, and Darjat, 2017. PERANCANGAN SISTEM KENDALI PERGERAKAN ARM MANIPULATOR BERBASIS SENSOR INERTIAL MEASUREMENT UNIT (IMU) DAN SENSOR FLEX. Departemen Teknik Elektro, Universitas Diponegoro: TRANSIENT, VOL. 6, NO. 3, SEPTEMBER 2017, ISSN: 2302-9927, 425.
- [5] Setiadi David, Muhaemin Abdul Nurdin Muhamad, 2018. PENERAPAN INTERNET OF THINGS (IoT) PADA SISTEM MONITORING IRIGASI (SMART IRIGASI) . STMIK Sumedang, Universitas Sangga Buana YPKP: Jurnal Infotronik. p-ISSN : 2548-1932 e-ISSN : 2549-7758.
- [6] Muhammad, Syahwil, 2013. Panduan Mudah Simulasi & Praktek Mikrokontroler Arduino. Yogyakarta: Andi Yogyakarta. ISBN: 978-979-29-4102-9.
- [7] Afridanil, Wildian, 2015. RANCANG BANGUN SISTEM KENDALI ROBOT TANGAN MENGGUNAKAN BLUETOOTH BERBASIS MIKROKONTROLER ATmega8535. Universitas Andalas. ISSN 2302-8491.
- [8] Afif, Thowil, Muhammad ; Ayu, Putri, Pratiwi, Ilham, 2015. ANALISIS PERBANDINGAN BATERAI *LITHIUM-ION*, *LITHIUM-POLYMER*, *LEAD ACID* DAN *NICKEL-METAL HYDRIDE* PADA PENGGUNAAN MOBIL LISTRIK - REVIEW . Malang: Jurnal Rekayasa Mesin. ISSN 2477-6041.
- [9] Nurgraha Rifki, Susanto Erwin, Wibawa Dwi Prasetya Ig., 2016. DESAIN DAN IMPLEMENTASI SISTEM KENDALI LENGAN ROBOT MENGGUNAKAN *LEAP MOTION*. Universitas Telkom: e-Proceeding of Engineering. ISSN : 2355-9365.
- [10] Nugraha Wiria Deny, PERANCANGAN SISTEM KONTROL ROBOT LENGAN YANG DIHUBUNGKAN DENGAN KOMPUTER. Majalah Ilmiah Mektek, SEPTEMBER 2010, hlm 181.

- [11] Kho Dickson, 2020. Pengertian USB (*Universal Serial Bus*) dan Jenis-jenis Konektor USB. <https://teknikelektronika.com/pengertian-usb-universal-serial-bus-jenis-jenis-konektor-usb/>. Diakses pada 28 Juni 2020.
- [12] N Sora, 2017. Pengertian WiFi Dan Fungsinya Maupun Cara Kerjanya. <http://www.pengertianku.net/2017/08/pengertian-wifi-dan-fungsinya-maupun-cara-kerjanya.html> . Diakses pada 28 Juni 2020.
- [13] Harjono, 2017. Fungsi Address Resolution Protocol dalam Ethernet (*Address Resolution Protocol Functions in The Ethernet*). Teknik Informatika, Universitas Muhammadiyah. JUITA p-ISSN: 2086-9398; e-ISSN: 2579-8901.
- [14] Anonim, 2018. BERKENALAN DENGAN GSM, PENGERTIAN, SEJARAH, SERTA FUNGSINYA. https://www.baktikominfo.id/en/informasi/pengetahuan/berkenalan_dengan_gsm_pengertian_sejarah_serta_fungsinya-671. Diakses pada 28 Juni 2020.
- [15] Indrayana Sukma Arief, Primananda Rakhmadhany, Amron Kasyful, 2018. Rancang Bangun Sistem Komunikasi Bluetooth Low Energy(BLE) Pada Sistem Pengamatan Tekanan Darah. Teknik Informatika, Universitas Brawijaya. e-ISSN: 2548-964X.
- [16] CodeChamp. Interface L298N Using NodeMCU. <https://www.instructables.com/id/Interface-L298N-Using-NodeMCU/>. Diakses pada 28 Juni 2020.
- [17] Saputro TRI TEDY, 2017. Mengenal NodeMCU: Pertemuan Pertama. Embeddednesia. <https://embeddednesia.com/v1/tutorial-nodemcu-pertemuan-pertama/>. Diakses pada 28 Juni 2020.
- [18] Didi Martinus, Marindani Derdian Elang, Elbani Ade. Rancang Bangun Pengendalian Robot Lengan 4 DOF dengan GUI (Graphical User Interface) Berbasis Arduino Uno. Fakultas Teknik, Universitas Tanjungpura.
- [19] Faudin, Agus.2017. Apa itu Module NodeMCU ESP8266?. <https://www.nyebarilmu.com/apa-itu-module-nodemcu-esp8266/>. Diakses 17 Oktober 2019.
- [20] Anonim.2014. Apa itu Module NodeMCU ESP8266?. <http://zonaelektro.net/motor-dc/>. Diakses 7 April 2018.
- [21] Silego, Martinez Antonio, 2017. *Creating a Smart Home with Blynk*. <https://www.allaboutcircuits.com/industry-articles/creating-a-smart-home-with-blynk/>. Diakses pada 28 Juni 2020.

- [22] Caysar Dina, 2018. PENGATURAN PERGERAKAN ROBOT LENGAN SMART ARM ROBOTIC AX-12A MELALUI PENDEKATAN GEOMETRY BASED KINEMATIC MENGGUNAKAN ARDUINO. Teknik Elektro, Universitas Brawijaya.
- [23] P Ary Kade Ngurah Gusti I, Ekayana Gde Agung Anak, 2017. RANCANG BANGUN *PROTOTYPE* SISTEM KENDALI LENGAN ROBOT MENGGUNAKAN *INTERFACE WIRELESS 2.4Ghz*. Teknik Elektro, Universitas Pendidikan Ganesha Singaraja. P-ISSN : 2303-3142 E-ISSN : 2548-8570
- [24] Nawale Balasaheb, 2020. *3 Steps to build your IoT Project with Blynk IoT app [updated]*. <https://iotdunia.com/blynk-iot/>. Diakses pada 28 Juni 2020.
- [25] Pavel, 2020. *What is Virtual Pins*. <http://help.blynk.cc/en/articles/512061-what-is-virtual-pins>. Diakses pada 28 Juni 2020.
- [26] Koyanagi Fernando, 2020. *NodeMCU ESP8266: Details and Pinout*. <https://www.instructables.com/id/NodeMCU-ESP8266-Details-and-Pinout/>. Diakses pada 28 Juni 2020.
- [27] Pavel, 2020. *How to control anything with Blynk app*. <http://help.blynk.cc/en/articles/512059-how-to-control-anything-with-blynk-app>. Diakses pada 28 Juni 2020.