

## DAFTAR PUSTAKA

- Anggoro, B. (2013). Sejarah dan Perkembangan Robot. Diakses dari Universitas Diponegoro, <http://eprints.undip.ac.id/>
- Benu, D. (2016). *Rancang Bangun Sistem Kendali Lengan Robot 3 Sendi Berbasis Programmable Logic Control (PLC)*, Tugas Akhir, Jurusan Teknik Elektro, STT Adisutjipto, Yogyakarta.
- Budiharto, W. (2014). Robotika Modern – Teori dan Implementasi (edisi revisi). Yogyakarta: Andi.
- Craig, J. J. (2005). Introduction to Robotics – Mechanics and Control (third edition). United States of America: Pearson Prentice Hall. Diakses dari <http://www.mech.sharif.ir>
- Jatmiko, W., dkk. (2012). Robotika Teori dan Aplikasi. Depok: Universitas Indonesia. Diakses dari <https://www.researchgate.net>
- Jazar, R. N. (2010). Theory of Applied Robotics (second edition). Australia: Springer. Diakses dari <https://eleccompengineering.files.wordpress.com>
- Prasetia, I. E., & Agustinah, T. (2015). Invers Kinematics dengan Solusi Closed Form pada Robot Denso Manipulator. *Jurnal Teknik ITS*, 4(1), 2337-3539.
- Rus, D. (2011). Robotic Systems and Science – Forward and Inverse Kinematics. Diakses dari Massachusetts Institute of Technology, <http://courses.csail.mit.edu/6.141/>
- Siswaja, H. D. (2008). Prinsip Kerja dan Klasifikasi Robot. *Media Informatika*, 7(3).
- Technology, Ufactory. (2017). uArm Metal Developer Guide. Diakses 26 Desember 2018, dari <https://www.ufactory.cc>
- Utomo, B., & Munadi. (2013). Analisis Forward dan Invers Kinematics pada Simulator Arm Robot 5 Derajat Kebebasan. *Jurnal Teknik Mesin (S-1)*, 1(3), 11-20.
- Wibowo, A. (2012). Nilai Ringkasan Data. Diakses dari Universitas Negeri Yogyakarta, <http://staffnew.uny.ac.id>