

DAFTAR PUSTAKA

- Faiq, M., Satriatama, W., & Halim, L. (2022). Perancangan Awal dan Simulasi Lengan Robot 3 Derajat Kebebasan Berbasis Arduino yang Dikontrol dengan Aplikasi. *Journal of Mechanical Engineering and Mechatronics*, 7(2), 118–130.
- Hutahaean, R. Y. (2006). *Mekanisme dan Dinamika Mesin*. Penerbit Andi.
- Irsan Kasau, M., & Aminah Dinayati Ghani, S. (2018). Analisis Kinematik Robot Koordinat Bola, Enam Derajat Kebebasan Dengan Metode Quaternion & Rotation Vector. *SISITI: Seminar Ilmiah Sistem Informasi Dan Teknologi Informas*, 7(2), 1–10.
- Kuipers, J. B. (1999). Quaternions and Rotation Sequences: a Primer with Applications to Orbits, Aerospace and Virtual Reality. In *The Aeronautical Journal* (Vol. 103, Issue 1021). <https://doi.org/10.1017/s0001924000065039>
- Murray, R. M., Li, Z., & Sastry, S. S. (1994). *A Mathematical Introduction to Robotic Manipulation Richard* (Vol. 84, Issue 788).
- Purwoto, B. H., Rhokhim, D. R., & Indraswari, D. (2020). *Pemodelan Robot Kinematik Manipulator Menggunakan Matlab*. 20(02), 2–7.
- Suddin, D., & Nasrullah, B. (2017). *Rancang Bangun Robot Manipulator Yang Bergerak Secara Translasi Dan Rotasi*. 1, 151–156. <http://snp2m.poliupg.ac.id/2017/>
- Tsai, L. W. (1999). *Robot Analyst The Mechanics of Serial and Parallel Manipulators*. A Wiley-Interscience Publication.
- Xianwen Kong, C. M. G. (2004). Type Synthesis of 3-DOF Spherical Parallel Manipulators Based on Screw Theory. *J. Mech. Des.*, 101–108. <https://doi.org/https://doi.org/10.1115/1.1637655>
- Vishnum. 2017. “Harapan Generasi Muda untuk Inovasi Digital Masa Depan”, <https://news.microsoft.com/id-id/2017/05/15/harapan-generasi-muda-untuk-inovasi-digital-masa-depan/>, diakses pada 15 November 2022 pukul 22.48.