

DAFTAR PUSTAKA

- Andika, J., & Salamah, K. S. (2018). Analisis kinematik pada robot hexapod. *Jurnal Teknologi Elektro*, 9(2), 83–91. <https://publikasi.mercubuana.ac.id/files/journals/4/articles/4072/submission/original/4072-7845-1-SM.pdf>
- Arents, J., & Greitans, M. (2022). Smart Industrial Robot Control Trends, Challenges and Opportunities Within Manufacturing. *Applied Sciences (Switzerland)*, 12(2), 1–20. <https://doi.org/10.3390/app12020937>
- Arlean, T. W. (2017). *Kinematika Balik Manipulator Robot Denso Inverse Kinematics Denso Robot Manipulator*.
- Beni Rehiara, A. (2011). Kinematics of AdeptThree Robot Arm. *Intech Open, II(tourism)*, 21. <https://www.intechopen.com/books/advanced-biometric-technologies/liveness-detection-in-biometrics>
- Bibalan, P. T., & Featherstone, R. (2009). A study of soft contact models in simulink. *Proceedings of the 2009 Australasian Conference on Robotics and Automation, ACRA 2009, 1*.
- Budi Yasmini, L. P., & Aris Gunadi, I. G. (2012). Kajian Awal Penerapan Konsep Mekanika Pada Gerak Robot Dengan Analisis Aljabar. *JST (Jurnal Sains Dan Teknologi)*, 1(1), 12–18. <https://doi.org/10.23887/jst-undiksha.v1i1.6019>
- Deif, S., Tawfik, M., & Kamal, H. A. (2011). Vibration and Position Control of a Flexible Manipulator using a PD- tuned Controller with Modified Genetic Algorithm. *Alexandria, October*, 15–17.
- Denavit, J., & Hartenberg, R. (1964). *Kinematic Synthesis of Linkages*.
- Ge, D. (2022). Kinematics modeling of redundant manipulator based on screw theory and Newton-Raphson method. *Journal of Physics: Conference Series*, 2246(1), 1–6. <https://doi.org/10.1088/1742-6596/2246/1/012068>
- Heard, W. B. (2006). Rigid Body Mechanics (Mathematics, Physics and Applications). In *Physics*.

- Irwan, M., & Alauddin, Y. (2022). *Sistem Kendali Lengan Robot 4-DOF untuk Pemindah Barang*. 2(2), 16–25.
- Jatmiko, W., Mursanto, P., Tawakal, M. I., Alvissalim, M. S., Hafidh, A., Budianto, E., Kurniawan, M. N., Ahfa, K., Danniswara, K., Ma'sum, M. A., Hermawan, I., & Jati, G. (2012). *Robotika Teori Dan Aplikasi*.
- Murray, R. M., Li, Z., & Sastry, S. S. (1994). *A Mathematical Introduction to Robotic Manipulation Richard* (Vol. 84, Issue 788).
- Purwoto, B. H. (2020). Pemodelan Robot Kinematik Manipulator menggunakan MATLAB. *Emitor: Jurnal Teknik Elektro*, 20(2), 141–146. <https://doi.org/10.23917/emitor.v20i02.11345>
- Rachman, F. Z., Yanti, N., Elektronika, T., & Balikpapan, N. (2016). Robot penjejak ruangan dengan sensor ultrasonik dan kendali ganda melalui bluetooth. *Jurnal Teknologi Terpadu*, 4(2), 114–119.
- Safarudin, A., Yacoub, R. R., & Marindani, E. D. (2019). Pengaruh Kondisi Awal Robot Puma Terhadap Lintasan Dengan Metode Pseudo-Inverse. *Jurnal Teknik Elektro ...*, 1(1), 1–12.
- Siswaja, H. D. (2008). Prinsip Kerja dan Klasifikasi Robot. *Media Informatika*, 7(3), 147–157.
- Utomo, B., Dwi Setyaningsih, N. Y., & Iqbal, M. (2020). Kendali Robot Lengan 4 Dof Berbasis Arduino Uno Dan Sensor Mpu-6050. *Simetris: Jurnal Teknik Mesin, Elektro Dan Ilmu Komputer*, 11(1), 89–96. <https://doi.org/10.24176/simet.v11i1.3699>
- Utomo, M. F. R. (2016). *Rancang Bangun Sensor Pemindai Gerak Tangan Manusia Menggunakan Sensor Akselerometer Dan Sensor Giroskop Untuk Mengendalikan Lengan Robot*.
- Wallén, J. (2008). The history of the industrial robot. In *Linköpings universitet* (p. 18).
- Wirawan, N. T., & Devita, R. (2017). Implementasi Algoritma Fuzzy Logic Pada Robot Arm Dengan Memanfaatkan Accelerometer Smartphone Android. *Jurnal Teknologi Informasi Dan Pendidikan*, 10(2), 1–12. <https://doi.org/10.24036/tip.v10i2.27>