

DAFTAR PUSTAKA

Craig, J.J., 2005. *Introduction to Robotics Mechanics and Control*. Prentice Hall. United State of America.

Koyuncu, Baki, mehmet guzel. 2007. Software Development for kinematic Analysis of a Lynx 6 Robot Arm. *Journal of computer engineering*

Nurdinsidiq, Muh., 2004, Pengendalian Lengan Robot ROB3 Berbasis Mikrokontroler AT89C51 Menggunakan Tranduser Ultrasonik, Tugas Akhir S1 Teknik Elektro UGM, Yogyakarta.

Spong, Mark W, 2007, *Robot Dynamics and Control*, john wiley & sons. New York.

Winoto, Ardi, 2008. Mikrokontroler AVR ATmega8/32/16/8535 dan Pemrograman dengan bahasa C pada WinAVR. *Informatika Bandung*. Bandung.

Al Farisi, Rosyam. 2011. Implementasi Kontroler Proporsional Integral Differensial (PID) untuk Pergerakan Robot Lengan ROB2R pada Pemindahan Objek Dengan Variasi Berat, Malang. *Fakultas Teknik Universitas Brawijaya*.