

## DAFTAR PUSTAKA

- Fahrina, Gina. 2013. *Optimalisasi Ukuran Manipulabilitas Robot Stanford Menggunakan Metode Pseudo-Inverse*. Pontianak: Universitas Tanjungpura.
- Fakultas Teknik. 2015. *Pedoman Penulisan Skripsi*. Pontianak: Universitas Tanjungpura.
- Sciavicco, L., and S. Bruno. 1996. *Modelling and Control of Robot Manipulator*, McGraw Hill International Edition, Electrical Engineering Series.
- Suyudi. 2019. *Simulasi Penyelesaian Invers Kinematik Robot Dua Lengan dengan Metode Pseudo-Inverse*. Pontianak: Universitas Tanjungpura.
- Sihotang, D. M. G. 2006. *Simulasi Penyelesaian Invers Kinematik Menggunakan Metode Pseudo-Inverse Jacobian Pada Pergerakan Manipulator Planar 4 DOF*. Skripsi Program Studi Teknik Elektro, Universitas Tanjungpura.
- Marindani, Elang D. 2011. *Pengaruh Pembatasan Sudut Joint Terhadap Kinerja Manipulator Planar*. Pontianak: Jurnal Elkha Universitas Tanjungpura.
- Rodrigo, S; Jamisola Jr., Petar Kormushev; Darwin G. Caldwell and Frank Ibikunle. 2015. *Modular Relative Jacobian for Dual-Arms and the Wrench Transformation Matrix*.
- Dharmawan, Agus B. 2017. *Penerapan Metode Denavit- Hartenberg Pada Perhitungan Inverse Kinematics Gerakan Lengan Robot*. Jakarta: Universitas Tarumanegara.
- Febriyanto, Fransiskus D. 2008. *Pengaruh Pemanfaatan Redundancy Terhadap Optimalisasi Ukuran Manipulabilitas Pada Manipulator Planar Redundant Menggunakan Metode Pseudo-Invers*. Pontianak: Universitas Tanjungpura.