

## DAFTAR PUSTAKA

- [1] Harianto, B. 2015. “*Sintesis Dimensi dan Analisis Kinematik Mekanisme Paralel Planar 3 dof Dengan konfigurasi Rantai Kinematik 3-RRR*”. Jurusan Teknik Mesin, Fakultas Teknik, Universitas Andalas, Padang.
- [2] Williams, R, L, et al. 1997. “*Inverse Kinematic for Planar Parallel Manipulator*”. Scramento, California.
- [3] Jufriзал. 2013. “*Rancang Bangun Prototype Mekanisme Paralel Rotasi Murni Berbasis Join Revolut dan Universal*”. Jurusan Teknik Mesin, Fakultas Teknik, Universitas Andalas, Padang.
- [4] Tsai, L,-W. 1990. “*Robot Analysis : The Mechanics of Serial and Parallel Manipulator*”. John Willey and Sons, New York.
- [5] Syafri. 2015. “*Kaji Sensitifitas Kesalahan Dimensi dan Geometri Struktur Robot Paralel 3 Derajat Kebebasan Rotasi Murni Terhadap Ketelitian dan Ketelitian Gerak Uotput*”. Jurusan Teknik Mesin, Fakultas Teknik, Universitas Andalas, Padang.

