

DAFTAR PUSTAKA

- [1] Syafri. 2015. Kaji Sensitivitas Kesalahan Dimensi dan Geometri Struktur Robot Paralel 3 Derajat Kebebasan Rotasi Murni Terhadap Kepresisian dan Ketelitian Gerak Output. *Tesis*. Jurusan Teknik Mesin Universitas Andalas. Padang.
- [2] Sepriyanto. 2015. Analisis Kinematik dan Evaluasi Unjuk Kerja Robot Paralel 3 Derajat Kebebasan Rotasi Murni. *Tesis*. Jurusan Teknik Mesin Universitas Andalas. Padang.
- [3] Ryu, J,-H. 2008. *Parallel Manipulator New Development*. I-Tech Education and Publishing. Vienna. Australia.
- [4] Syafri, Huda, S., Bur, M. 2014. Evaluasi Kesalahan Pemasangan Rantai Kinematik Terhadap Gerak Translasi Titik Pusat Putar (*Uncompensatable Error*) Mekanisme Paralel 3-DoF Rotasi Murni URU. *Teknika*. Vol.21,No.3.
- [5] Syafri, Huda, S., Bur. M. 2016. Sensitifitas Kesalahan Dimensi dan Geometri Mekanisme Paralel Tiga Derajat Kebebasan Tipe Spherical dan Pengaruhnya Terhadap Compensatable Errors dan Uncompensatable Errors. *Proceeding Seminar Nasional Tahunan Teknik Mesin XV (SNTTM XV)*. 5-7 Oktober 2016, Bandung, Indonesia.
- [6] Mardi, N, R, M., 2017. Evaluasi Pengaruh Kesalahan Dimensi Konstanta Kinematik Mekanisme Paralel 3-URU Rotasi Murni Terhadap Respon Perpindahan Platform. *Skripsi*. Jurusan Teknik Mesin Universitas Andalas. Padang.
- [7] Azulay, H., Mahmoodi, M., Zhao, R., Mills, J, K., Benhabib, B. 2014. Comparative Analysis of a new 3 x PPRS Parallel Kinematic Mechanism. *Journal of Robotics and Computer-Integrated Manufacturing*. 30: 369-378.
- [8] <https://www.physikinstrumente.com/en/applications/mechanical-engineering/hexapods-in-mechanical-engineering/>. Diakses tanggal 06 Januari 2018.

- [9] <https://www.parallemic.org>. Diakses tanggal 06 Januari 2018.
- [10] Huda, S., Takeda, Y. 2007. Dimensional Synthesis of 3-URU Pure Rotational Mechanism with Respect to Singularity and Workspace. *12th IFToMM World Congress*. 18-21 Juni 2007, Besancon, Perancis.
- [11] Tsai, L,-W. 1999. *Robot Analysis: The Mechanics of Serial and Parallel Manipulators*. United States of America :John Willey & Son..
- [12] Huda, S., Takeda, Y,. 2008. Kinematic Design of 3-URU Pure Rotational Parallel Mechanism with Consideration of Uncompensatable Error. *Journal of Advanced Mechanical Design, Systems, and Manufacturing*. 2(5): 874-886.
- [13] Sato, G, T., Hartanto, N, S. 1986. *Menggambar Mesin Menurut Standar ISO*. Jakarta: PT Pradnya Paramita.

