

DAFTAR PUSTAKA

- Craig, J. J. (2005). Introduction to Robotics: Mechanics and Control. 3rd ed. Pearson Prentice Hall.
- Spong, M. W., Hutchinson, S., and Vidyasagar, M. (2006). Robot Modeling and Control. John Wiley & Sons.
- Siciliano, B., Sciavicco, L., Villani, L., and Oriolo, G. (2009). Robotics: Modelling, Planning and Control. Springer.
- MathWorks. (2023). Inverse Kinematics Overview. Diakses dari <https://www.mathworks.com/robotics/inverse-kinematics.html>
- Ruskomponen. (2023). Panduan Penggunaan Robot Arm RNV3. Diakses dari <https://ruskomponen.com>
- Python Software Foundation. (2023). Python Documentation. Diakses dari <https://docs.python.org>
- Schworer, A. (2022). PlatformIO IDE Documentation. Diakses dari <https://docs.platformio.org>
- Suryoatmono, B., dan Tjahjowidodo, H. (2013). Robotika: Konsep Dasar dan Aplikasi. Graha Ilmu.