

DAFTAR PUSTAKA

- [1] Ogata, Katsuhiko. 1997. Teknik Kontrol Otomatis. Jakarta. Erlangga
- [2] Herdianto, Chandra. 2012. Desain dan Implementasi Sistem Navigasi Robot Beroda Menggunakan Algoritma *Wall Following* Berbasis PID (Proporsional-Integral Differensial)
- [3] Wahyu. 2012. Perancangan dan Implementasi Kontrol Posisi Lengan Robot Untuk Pengambilan Objek Menggunakan Kamera dan Metode *Inverse kinematicss*
- [4] Jaya, Mahatma Fandy. 2012 Desain Dan Implemetasi Pengontrol Lengan Robot Berbasis FPGA dengan Mouse PS/2 Sebagai Pengendali Gerak
- [5] Khoirudin, Fathoni. 2011. Perancangan dan Implementasi Kendali Lengan Robot Berbasis Pengenalan Gerak dengan Joystick accelerometer
- [6] Abdul Muis and Wisnu Indrajit. 2012. *Realistic Human Motion Preservation-Imitation Development on Robot with Kinect* : Universitas Indonesia
- [7] John J, Craig. 1986. *Introduction to Robotics Mechanics & Control* : Stanford University
- [8] PID, <http://id.wikipedia.org/wiki/PID>, diakses pada tanggal 23 mei 2013
- [9] Sistem Dasar Mikroprosesor, <http://gutheng.blogspot.com/2010/02/sistem-dasar-mikroprosesor.html>, diakses pada tanggal 24 mei 2013
- [10] Diagram hubungan Entitas, http://id.wikipedia.org/wiki/Diagram_hubungan_entitas, diakses pada tanggal 29 juni 2013
- [11] ROS robotis library, http://pi-robot-ros-pkg.googlecode.com/svn/trunk/pi_tracker/bin/robotis_joint_controller.py, diakses pada tanggal 20 mei 2013
- [12] Robot Operating System, <http://www.ros.org>, diakses pada tanggal 29 januari 2013
- [13] Kinect, <http://id.wikipedia.org/wiki/Kinect>, diakses pada tanggal 29 juni 2013
- [14] Institute of America, 1979
- [15] Kinematika, <http://id.wikipedia.org/wiki/Kinematika>, diakses pada tanggal 29 juni 2013

- [16] Fahmizal, <http://fahmizaleeits.wordpress.com/category/kuliah-kontrol/page/2/>, diakses pada tanggal 29 juni 2013
- [17] Metodologi Pengembangan Sistem Informasi, 1998