

Güllü, A.,2017. Endüstriyel Robotlar. <http://www.aydingullu.com/uploads/dokumanlar/EndustriyelRobotlar.pdf> adresinden erişildi.

Johns,C., Kocher,T.,O'Donnell,K., Stevens, M., Weaver, A., Webb, J., Riley,S., Ruge, J., Thomas, L., Yu, E., Cutting, B., Shirkey, C., Trepanier, T.,(2001). Final Report Robotic Manipulator Project. The Ohio State University, Wright State University, Sinclair Community College.

Karnik, A. M. , 1985. Adaptive Control Of An Industrial Robot With Application To Arc Welding , P h . D . Thesis: McMaster University.

Mach3 Version 3.x Macro Programmers Reference Manual [PDF belgesi]. Lecture Notes Online Web site: 22 Ağustos 2010 tarihinde https://www.machsupport.com/wp-content/uploads/2013/02/Mach3_V3.x_Macro_Prog_Ref.pdf adresinden erişildi.

Morita, T., Sugano, S.,1996. Development of 4-D.O.F. Manipulator Using Mechanical Impedance Adjuster, International Conference on Robotics and Automation Minneapolis, Minnesota -, pgs. 2092-2907.

Putra,R. Y., Kautsar, S. R., Adhitya ,Y., Syai'in, M. , Rinanto , N., Munadhif ,I., Sarena, S.T., Endrasmono, J. , Soeprijanto,A., 2016. Neural Network Implementation for Invers Kinematic Model of Arm Drawing Robot,International Symposium on Electronics and Smart Devices (ISESD) 29-30,pgs 153-157.

Sönmez, M. , Nil, M., Yüzgeç,U., Kandilli, İ., 2005. Üç Serbest Dereceli Endüstriyel Bir Robotun Yapay Sinir Ağları ile Denetimi. Machinery Makina Teknik Aylık İmalat ve Teknoloji Kültürü Dergisi. http://www.emo.org.tr/ekler/70981fd305170c4_ek.pdf adresinden erişildi.

Tapıcı, U.Ç. , (2006). Robotla Kaynak Uygulaması İçin Fikstür Tasarımı Ve Kaynak Distorsiyonlarının Analizi. Yayınlanmış Yüksek Lisans Tezi: İstanbul Teknik Üniversitesi Fen Bilimleri Enstitüsü.

Temiz, V.,2017. Zincirler. <http://web.itu.edu.tr/temizv/Sunular/Zincirler.pdf> adresinden erişildi.

Tonbul, T. S., Saritas,M., (2003). Bes Eksenli Bir Robot Kolunda Ters Kinematik Hesaplamalar Ve Yörünge Planlaması, Gazi Üniversitesi Mühendislik – Mimarlık Fakültesi Dergisi, 18(1).

Uzuner,S., Akkuş,N.,Toz, M., ,(2017). 5 Eksenli Manipülâtörün Eklem Uzayında Yörünge Planlaması, Journal of Polytechnic, syf. 20 (1) : 151-157.

Verma, S., (2013). Hand Gestures Remote Controlled Robotic Arm. Advance in Electronic and Electric Engineering. ISSN 2231-1297, Volume 3, Number 5 pp. 601-606. Research India Publications. <http://www.ripublication.com/aeee.htm> adresinden erişildi.