

DAFTAR PUSTAKA

- [1] Basori, Slamet. 2014. *Implementasi Odometry Pada Robot Otomatis Kontes Robot ABU Indonesia*. Skripsi. Universitas Brawijaya.
- [2] Hendrayawan, Veri. *Implementasi Invers Kinematics Pada Sistem Pergerakan Mobile Robot Roda Mekanum*. Skripsi. Universitas Brawijaya.
- [3] Muliady, Gerry Arisandy. 2017. *Implementasi Sistem Gerak Holonomic Pada Robot KRSBI Beroda 2017*. Vol. 07 No.25, Jan-Mar 2018.
- [4] Rahman, Arif Hakim, Sumardi, dan Munawar Agus Riyadi. 2015. *Kontrol Posisi Pada Sistem Pergerakan Mobile Robot Roda Mekanum Menggunakan Kontrol PID Berbasis Inversi Kinematic*. Transient, Vol.4, No.3, ISSN: 2302-9927,464.
- [5] Sanjaya, Mada. 2016. *Robot Cerdas Berbasis Speech Recognition-Menggunakan MATLAB dan Arduino*. Yogyakarta: C.V ANDI OFFSET.
- [6] Sanjaya, Mada. 2016. *Membuat Robot Arduino Bersama Profesor Bolabot Menggunakan Interface Python*. Yogyakarta: Gava Media.
- [7] Umam, Faikul. 2013. *Pengembangan Sistem Kendali Pergerakan Autonomous Mobile Robot Untuk Mendapatkan Jalur Bebas Hambatan Menggunakan Fuzzt Logic Controller*. Jurnal Ilmiah Mikrotek Vol.1 No.1.
- [8] <https://www.arduino.cc/reference/en/> (Diakses Pada 01 Desember 2018 pukul 11.23 WIB)
- [9] <https://www.arduino.cc/en/Main/Software> (Diakses Pada 01 Desember 2018 pukul 12.00 WIB)
- [10] <https://www.it-jurnal.com/pengertian-dan-kelebihan-arduino/> (Diakses Pada 03 Desember 2018 pukul 06.13 WIB)
- [11] <https://kontesrobotindonesia.id/kri-2018.html> (Diakses Pada 02 Desember 2018 pukul 13.10 WIB)
- [12] <http://mufasucad.com/apa-itu-sketchup/> (Diakses Pada 01 Desember 2018 pukul 08.30 WIB)
- [13] <http://www.musbikhin.com/baterai-li-po-lithium-polimer> (Diakses Pada 02 Desember 2018 pukul 15.40 WIB)

- [14] <https://www.pugam.com/9088/apa-itu-roda-mecanum-dan-bagaimana-cara-kerjanya/> (Diakses Pada 03 Desember 2018 pukul 08.30 WIB)
- [15] <https://www.sketchup.com/> (Diakses Pada 02 Desember 2018 pukul 12.30 WIB)
- [16] <https://store.arduino.cc/usa/arduino-mega-2560-rev3> (Diakses Pada 01 Desember 2018 pukul 12.40 WIB)