

DAFTAR PUSTAKA

- [1] JPambudi, Arga Dwi, 2015, "*Sistem Navigasi dengan Kontrol PID pada Three Wheel Omni Directional Mobile Robot Menggunakan Metode Odometry*", Skripsi, Universitas Dian Nuswantoro, Semarang.
- [2] Hendrik, Billy, 2013 "*Konsep Omnidirectional pada Robot Beroda.*", jurnal teknologi informasi & pendidikan.
- [3] Budi.blog.undip.ac.id/files/2009/06/Makalah-Mobile-Robot
- [4] Fernando Briz, et al. *Speed Measurement Using Rotary Encoder for High Performance ac Drives*. IEEE Trans.
- [5] Martha, B.S, Fernando dan Anom. 2011. "*Path Tracking Pada Mobile Robot Dengan Umpan Balik Odometry*". *Proceedings of IES 2011 – Emerging Technology For Better Human Life: 2*. Surabaya. EEPIS.
- [7] Mahardiana, I. M. M., Susanto, E., & Wibowo, A. S. 2015. "*Desain dan Implementasi Sistem Kontrol Sudut Kemiringan Plat dengan Menggunakan Metode PID*". Fakultas Teknik Elektro, Universitas Telkom.
- [8] <https://store.Arduino.cc/usa/Arduino-due>(diakses pada 08 Juni 2018)
- [9] http://www51.honeywell.com/aero/common/documents/myaerospacecatalog-documents/Defense_Brochures-documents/HMC5883L_3-Axis_Digital_Compass_IC.pdf (diakses pada 08 Juni 2018)
- [10] www.vcc2gnd.com/sku/MPU-6050(diakses pada 08 Juni 2018)

- [11] Ali, Machrus, 2012, "*Kontrol Kecepatan Motor DC Menggunakan PID Kontroler Yang Ditunning Dengan Firefly Algorithm.*" Jurnal Intake: Jurnal Penelitian Ilmu Teknik dan Terapan 3, 1-10.
- [12] Ardilla, Fernando, and Anaom Besari AR, 2011, "*Path tracking pada mobile robot dengan umpan balik odometry.*" *EEPIS Final Project.*
- [13] <https://www.Arduino.cc/en/guide/Environment>(diakses pada 08 Juni 2018)
- [14] Chong, K. S., & Kleeman, L. (1997, April). Accurate odometry and error modelling for a mobile robot. In *Robotics and Automation, 1997. Proceedings., 1997 IEEE International Conference on* (Vol. 4, pp. 2783-2788). IEEE.
- [15] Huang, L., Lim, Y. S., Lee, D., & Teoh, C. E. (2004, December). Design and analysis of a four-wheel omnidirectional mobile robot. In *2nd International Conference of Autonomous Robots and Agents* (pp. 425-428).
- [16] Rugianto. 3 Juni 2015. "*Op-Amp sebagai PID Controller*", Widyaaiswara PPPPTK BOE, Malang.