

DAFTAR PUSTAKA

- Daneshpanah, M., Abdollahi, A., Ustadi, H., Samani, H.A., 2007, *Comprehensive Omni-Directional Soccer Player Robots*, Vienna, Austria.
- Devantech, 2010, *Cmps10 – Tilt Compensated Compass Module*.
<http://www.robot-electronics.co.uk/html/cmps10doc.htm>, diakses pada 9 Februari 2015.
- Hidayat, W., 2009, *Penerapan Adaptive PID Controller pada Navigasi Robot Cerdas Pemadam Api Divisi Expert Single dengan Menggunakan Algoritma LMS*, Skripsi, Jurusan Teknik Elektro, Fakultas Teknik, UGM, Yogyakarta.
- Kartika, A. P., 2014, *Implementasi Sistem Kendali Gerak Lurus Otomatis Pada Kapal Katamaran Tanpa Awak*, Universitas Gadjah Mada.
- Kholifatulloh, A., 2015, *Implementasi Metode PD Fine-Tuned dengan Analisis Lyapunov pada Gerak Melayang Quadrotor*, Universitas Gadjah Mada.
- Kusumo, R. B., 2015, *Implementasi Metode PID Fuzzy pada Quadrotor untuk Gerak Terbang Maju*, Universitas Gadjah Mada.
- Nascimento, T., Paim, C., Costa, A., 2010, *Omnidirectional Mobile Robot Trajectory Tracking Control System: A Multivariable Approach*, Brazilia.
- Nugrahendi, F., 2014, *Perancangan Sistem Kendali PID Menggunakan Metode Tuning Logika Fuzzy Pada Keseimbangan Ballbot*, Universitas Gadjah Mada
- Ogata, K., 2010, *Modern Control Engineering Fifth Edition*, Prentice Hall, New Jersey.
- Oliveira, H.P., Sousa, A. J., Moreira, A. P., Costa, P. J., 2010, *Modeling and Assessing of Omni-Directional Robots with Three and Four Wheels*, Universidade do Porto, Portugal.
- Pandey, D., 2012. *Speed Control of D.C. Servo Motor By Fuzzy Controller*, M.M.M. Engineering College, India.
- Pitowarno, E., 2006, *Robotika Desain, Kontrol, dan Kecerdasan Buatan*, Andi, Yogyakarta.

Ribeiro, F., Moutinho, I., Silva, P., Fraga, C., Pereira, N., 2010, *Three Omni-Directional Wheels Control On A Mobile Robot*, Universidade do Minho, Portugal.

Rochmanto, R. A., 2014, *Implementasi Robot Three Omni- Directional Menggunakan Kontroler PID pada Robot Kontes Robot Abu Indonesia*, Brawijaya, Malang.

Sheikhlar, A., Fakharian, A., Adhami, A., 2013, *Fuzzy Adaptive PI Control of Omni-Directional Mobile Robot*, Islamic Azad University, Iran.

Sufrianto, R. H., 2014, *Analisa Wall Follower in Robotino with Fuzzy Logic Controller*, Universitas Internasional Batam, Batam.

Syam, R., Irham, Erlangga, W., 2012, *Rancang Bangun Omni Wheels Robot dengan Roda Penggerak Independent*, Universitas Hassanudin, Makasar.