

DAFTAR PUSTAKA

- [1] M. Taufikurrahman and H. Aprilianto, “Penerapan Sistem Navigasi Sensor Kompas Pada Robot Beroda,” *Jutisi*, vol. 6, pp. 1579–1588, 2017.
- [2] J. D. Kariyanto, A. H. Alasiry, F. Ardila, and N. Hanafi, “Navigasi Mobile Robot Berbasis Trajektori dan Odometry dengan Pemulihan Jalur Secara Otomatis,” *J. Elektro PENS, Tek. Elektron.*, pp. 1–8, 2011.
- [3] L. Biagiotti and C. Melchiorri, *Automatic machines*, vol. s8-V, no. 117. italy: springer, 2008.
- [4] H. D. Young and R. A. Freedman, *Fisika Universitas*, 10th ed. Yogyakarta: Erlangga, 2001.
- [5] S. BASORI, “implementasi odometry pada robot otomatis kontes robot ABU Indonesia,” pp. 1–21, 2014.
- [6] I. K. Khoir, “IMPLEMENTASI TRAJECTORY UNTUK MENENTUKAN POSISI ROBOT HOLONOMIC THREE WHEEL DRIVE,” p. 80, 2019.
- [7] Kemahasiswaan Direktorat Jenderal Pembelajaran dan Kemahasiswaan, “Buku Panduan Kontes Robot Sepakbola Indonesia 2018,” 2017.
- [8] F. Ribeiro, I. Moutinho, P. Silva, C. Fraga, and N. Pereira, “Three Omni-Directional Wheels Control on a Mobile Robot,” *Control 2004*, no. May 2014, 2004.
- [9] R. Syam and W. Erlangga, “Rancang Bangun Omni Wheels Robot Dengan Roda Penggerak Independent,” vol. 3, no. 1, pp. 213–220, 2012.
- [10] B. Firman, “IMPLEMENTASI SENSOR IMU MPU6050 BERBASIS SERIAL I2C PADA SELF-BALANCING ROBOT,” vol. 9, no. 1, pp. 18–24, 2016.
- [11] D. Kho, “Pengertian PWM (Pulse Width Modulation atau Modulasi Lebar

Pulsa),” 2019. .

- [12] R. Prayogo, “Pengaturan PWM dengan PLC,” *Univ. Brawijaya*, 2012.
- [13] Y. Arnidha, “Analisis Kesalahan Siswa Dalam Menyelesaikan Soal Operasi Hitung Bilangan Cacah,” *e-DuMath Vol.*, vol. 1, no. 1, pp. 52–63, 2015.
- [12] D. Nita, “Validasi Metode Analisis Dan Penetapan Kadar Seng (Zn) Dalam Air Sungai Gajah Wong Yogyakarta Dengan Metode Spektrofotometri Serapan Atom,” pp. 1–45, 2018.
- [13] Y. Arnidha, “Analisis Kesalahan Siswa Dalam Menyelesaikan Soal Operasi Hitung Bilangan Cacah,” *e-DuMath Vol.*, vol. 1, no. 1, pp. 52–63, 2015.