

DAFTAR PUSTAKA

- Karnadi, D.A. (2018) 'Rancang Bangun Kontrol Kecepatan Robot Three Omni-Directional Menggunakan Metode PID (Proportional Integral Derivative)', *Jurnal Fokus Elektroda: Energi Listrik, Telekomunikasi, Komputer, Elektronika dan Kendali*, 5(4), p. 07.
- Mawardani, W.K., Susila, J. and Priambodo, J. (2022) 'Sistem Pengaturan Kecepatan Motor Dengan Metode Fuzzy Logic pada Mobile Robot untuk Menarik Troli Makanan', *Jurnal Teknik ITS*, 11(1). Available at: <https://doi.org/10.12962/j23373539.v11i1.72153>.
- Muhardian, R. and Krismadinata, K. (2020) 'Kendali Kecepatan Motor DC Dengan Kontroller PID dan Antarmuka Visual Basic', *JTEV (Jurnal Teknik Elektro dan Vokasional)*, 6(1), p. 328. Available at: <https://doi.org/10.24036/jtev.v6i1.108034>.
- Pengembangan, B. *et al.* (2023) 'BUKU PEDOMAN KONTES ROBOT INDONESIA (KRI) TAHUN 2023'.
- Priyambudi, A. *et al.* (2018) 'Kendali Kecepatan Motor Arus', *Jurnal Teknologi Technoscientia*, 10(2), pp. 209–217.
- Purbowaskito, W. and Hsu, C.-H. (2017) 'Sistem Kendali PID untuk Pengendalian Kecepatan Motor Penggerak Unmanned Ground Vehicle untuk Aplikasi Industri Pertanian', *Jurnal Infotel*, 9(4), pp. 376–381. Available at: <http://ejournal.st3telkom.ac.id/index.php/infotel/article/view/253>.
- Ramadhan, R., Siradjuddin, I. and Dewatama, D. (2022) 'Sistem Navigasi Wall Following Robot Omnidirectional Dengan 4 Penggerak Mekanum Menggunakan PID Berbasis myRIO', *Jurnal Elektronika dan Otomasi Industri*, 9(2), p. 76. Available at: <https://doi.org/10.33795/elk.v9i2.263>.
- Satriansyah, M., Siradjuddin, I. and Sungkono, S. (2022) 'Sistem Navigasi Mobile Robot Penggerak Mekanum Menggunakan Sensor Kompas', *Jurnal Elektronika dan Otomasi Industri*, 9(3), pp. 154–160. Available at: <https://doi.org/10.33795/elkolind.v9i3/305>.
- Sihombing, H., Setiawan, E. and Akbar, S.R. (2022) 'Sistem Kendali Robot Beroda Wall-Follower pada Tembok Lurus dan Berbelok menggunakan Metode

PID', *Jurnal Pengembangan Teknologi Informasi dan Ilmu Komputer*, 6(11), pp. 5129–5138. Available at: <http://j-ptiik.ub.ac.id>.

Suryati *et al.* (2019) 'Pengaturan Gerakan Translasi Menggunakan Motor Stepper', *Proceeding Seminar Nasional Politeknik Negeri Lhokseumawe*, 3(1), pp. 89–94. Available at: <http://e-jurnal.pnl.ac.id/semnaspnl/article/view/1671>.

Veri Hendrayawan, Nanang Sulistiyanto, E.M. (2014) 'Implementasi Invers Kinematics pada Sistem Pergerakan Mobile Robot Roda Mekanum', *Skripsi* [Preprint].

Zuly, Nurraharjo, E. and Listiyono, H. (2020) 'Sistem Kendali Kecepatan Robot Mobil', 12(1), pp. 1–8.