

DAFTAR PUSTAKA

- Pitowarno, E. (2006). *ROBOTIKA DESAIN, KONTROL, DAN KECERDASAN BUATAN*. Yogyakarta: C.V ANDI OFFSET.
- Al Azhar, G., Winarno, T., & Izza, S. (2022). Implementasi g-h Filter Pada Sensor Kompas Sebagai Peningkatan Akurasi Trajectory Tracking Robot Differential Drive. *Metrotech (Journal of Mechanical and Electrical Technology)*, 1(1), 21–30. <https://doi.org/10.33379/metrotech.v1i1.1013>
- Ardilla, F., Rachmat, A., & Besari, A. (2011). Path Tracking Pada Mobile Robot Dengan Umpan Balik Odometry. *The 13th Industrial Electronics Seminar 2011 (IES 2011)*, 2011(Ies), 1–8. <https://www.researchgate.net/publication/277179097>
- Colony, A., & Time, S. (2021). *1, 2 1,2*. 10(1), 75–84.
- Djahi, H. J., Doo, S. Y., & Nuga, A. M. P. (2019). Rancang Bangun Robot Mobil Dengan Sistem Navigasi Berbasis Odometry Menggunakan Rotary Encoder. *Jurnal Media Elektro*, 0380, 59–65. <https://doi.org/10.35508/jme.v8i1.1082>
- Edy Surya Prabowo, K., Divayana, Y., & Rahardjo, P. (2022). Perancangan Aplikasi Base Station Dalam Sistem Koordinasi Robot Sepak Bola Beroda Dengan Multi Thread. *Jurnal SPEKTRUM*, 9(4), 17. <https://doi.org/10.24843/spektrum.2022.v09.i04.p3>
- Kurniawati, putri. (2017). No Title ال تواصل» طفرة على تتغذى جرائم..الإلكتروني الابتزاز. *Universitas Nusantara PGRI Kediri*, 01, 1–7.

- Lubis, F. B., & Yanie, A. (2022). Implementasi Pulse Width Modulation (PWM) pada Penyaluran Limbah Cair Pupuk Kelapa Sawit Berbasis Arduino. *Journal of Electrical Technology*, 7(2), 39–46.
- Muldayani, W., Setiabudi, D., Mujibtamala, A., Imron, N., Afkar, R., & Belakang, A. L. (2021). *Implementasi Odometry pada Robot Botani-19 Universitas Jember*. 8–13.
- Rifandi, S. (2022). Implementasi Metode Behavior-Based, Odometry Dan Pid Pada Mobile Robot Dalam Proses Autodocking Untuk Mengisi Baterai. *Jurnal Teknik Elektro Dan Komputer TRIAC*, 9(2).
- Saka Gilap Asa, P., & Priyambodo, S. (2016). Sistem Pembelajaran Kontrol Pid (Proporsional Integral Derivatif) Pada Pengatur Kecepatan Motor Dc Pid(Proportional Integral Derivative) Control Learning System on Dc Motor Speed Controller. *Jurnal Elektrikal*, 3(1), 72–77.
- Shiller, Z. (2015). *Off-Line and On-Line Trajectory Planning Off-Line and On-Line Trajectory Planning* (Issue March). <https://doi.org/10.1007/978-3-319-14705-5>
- Zamronnan, R., Winarno, T., & Mandayatma, E. (2021). Kontrol Posisi Sistem Pergerakan Mobile Robot Berbasis Analisa Kinematik. *Jurnal Elektronika Dan Otomasi Industri*, 7(1), 77. <https://doi.org/10.33795/elkolind.v7i1.183>
- Alfatih, M. F., Riyadi, M. A., & Setiawan, I. (2021). Speed control system in mobile robot based on Bezier curve trajectory. *IOP Conference Series: Materials Science and Engineering*, 1108(1), 012015.

<https://doi.org/10.1088/1757-899x/1108/1/012015>

Fauzi, R., Mustari, A., & Lutfiyana. (2023). Medical Assistant Robot with Patient Trajectory Reading Based on Odometry using Photovoltaic source. *IOP Conference Series: Earth and Environmental Science*, 1157(1).

<https://doi.org/10.1088/1755-1315/1157/1/012043>

Kurniawati, putri. (2017). No Title الابتزاز الإلكتروني.. جرائم تتغذى على طفرة «التواصل». *Universitas Nusantara PGRI Kediri*, 01, 1–7.

Nugraha, G. K., Setiawan, I., & Afrisal, H. (2021). Perancangan Dan Pengendalian Differential Drive Robot Dengan Mengaplikasikan Metode a-Star. *Transient: Jurnal Ilmiah Teknik Elektro*, 10(4), 559–565.

<https://doi.org/10.14710/transient.v10i4.559-565>

Rakhman, E., Basjaruddin, N. C., & Susanto, V. E. P. (2019). Robot Mobile Otonom Menggunakan Metode Odometry. *Techné : Jurnal Ilmiah Elektroteknika*, 18(02), 105–116. <https://doi.org/10.31358/techne.v18i02.205>

Riyadi, M. A., Rizqullah, S., Sumardi, S., & Prakoso, T. (2022). Trajectory Tracking and Collision Avoidance on Smart Wheel Chair. *Jurnal Ilmiah Teknik Elektro Komputer Dan Informatika*, 8(3), 354.

<https://doi.org/10.26555/jiteki.v8i3.24550>

Sungkono, S., Al Azhar, G., Kusuma, A. C., & Izza, S. (2023). Differential Drive Mobile Robot Motion Accuracy Improvement with Odometry-Compass Sensor Fusion Implementation. *Elkha*, 15(1), 24.

<https://doi.org/10.26418/elkha.v15i1.6209>