

DAFTAR LAMPIRAN

Lampiran 1 Source Code Program Metode Inverse Kinematics.....	L-1
Lampiran 2 Source Code Program Metode Inverse Kinematics dan Kontrol PID.....	L-6
Lampiran 3 Source Code Program Metode Inverse Kinematics dan Kontrol PID dengan Koreksi Heading.....	L-12
Lampiran 4 Proses Pembuatan Mobile Robot Mecanum Wheels.....	L-20
Lampiran 5 Proses Pengukuran Kecepatan Motor DC	L-21
Lampiran 6 Proses Perhitungan Metode Inverse Kinematics	L-24
Lampiran 7 Proses Pengujian Sensor Magnetometer MPU9250	L-25
Lampiran 8 Proses Pengujian Mobile Robot Mecanum Wheels	L-26
Lampiran 9 Administrasi	L-31