

DAFTAR PUSTAKA

- Ashari, A., & Faruq, F. R. (2019). Design and Build Robot Pass for ABU Indonesia Robot Contest (KRAI) 2020. *Mechatronics Journal in Professional and Entrepreneur*, 1(2).
- Braun, A. (2020). Auto-Tuning. *Optimale Und Adaptive Regelung Technischer Systeme*, 213–219. https://doi.org/10.1007/978-3-658-30916-9_12
- Distara, A. C., & Rohman, F. (2020). Desain dan analisis pengaruh parameter PI dan variasi kecepatan pada respon sistem kontrol arah hadap prototype kendaraan listrik. *Turbo : Jurnal Program Studi Teknik Mesin*, 9(2), 188–195. <https://doi.org/10.24127/trb.v9i2.1246>
- Elektro, L. E. T., & Rekayasa, R. (2023). Perancangan Sistem Kontrol Ketinggian Air Pada Media Tanam Hidroponik. *RELE (Rekayasa Elektrikal Dan Energi) : Jurnal Teknik Elektro*, 6(1), 36–41. <https://doi.org/10.30596/rele.v6i1.15457>
- ERWIN SUSANTO. (2015). Rancang Bangun Kendali Kecepatan berdasarkan Jarak pada Mobile Robot menggunakan Metode Fuzzy Logic Designing Controlled Speed Mobile Robot based on Distance using Fuzzy Logic Method. *EProceedings of Engineering*, 2(2), 1973–1980.
- Fahmizal, F., Priyatmoko, A., & Mayub, A. (2022). Implementasi Kinematika Trajectory Lingkaran pada Robot Roda Mecanum. *Jurnal Listrik Instrumentasi Dan Elektronika Terapan (JuLIET)*, 3(1), 25–30. <https://doi.org/10.22146/juliet.v3i1.74760>
- Filomeno Amador, L. D., & Castillo Castañeda, E. (2022). Kinematic and dynamic analysis of an omnidirectional mobile platform driven by a spherical wheel. *Mechanical Sciences*, 13(1), 31–39. <https://doi.org/10.5194/ms-13-31-2022>
- Hakim, A. R., Sumardi, & Riyadi, M. A. (2015). Kontrol Posisi Pada Sistem Pergerakan Mobile Robot Roda Mekanum Menggunakan Kontrol Pid Berbasis Invers Kinematic. *Transient*, 4(3), 463–470.

- Hamid, N., & Mansur, A. (2021). Penalaan Parameter PID dengan Metode Ziegler-Nichols untuk Optimasi Kontrol Kecepatan Motor pada Alat Spin Coater. *Prosiding Seminar Nasional Teknik Elektro Dan Informatika (SNTEI)*, 1(1), 315–319.
- Hisyam Muhammad Fuad AL Azka, Muhamad Syariffuddien Zuhrie, I Gusti Putu Asto Buditjahjanto, L. A. (2021). Rancang Bangun Sistem Positioning Mobile Robot Omnidirectional Wheel Menggunakan STM32 Berbasis Fuzzy Logic Controller. *Jurnal Teknik Elektro*, 10, 547–555.
- Imroatul Hudati, A. P. A. S. N. (2021). *KENDALI POSISI MOTOR DC DENGAN MENGGUNAKAN KENDALI PID*.
- Kartiria Kartiria, Erhaneli Erhaneli, C. Y. W. (2021). Penerapan Mikrokontroller Arduino Mega 2560 sebagai Monitoring pada Pembacaan Arus 3 Phasa di Gardu Induk 150 kV Lubuk Alung. *Jurnal Teknik Elektro*, 10(1), 37–45.
- Kusuma, I. W. A. W., & Santoso, S. (2023). Analisa Performa Motor Hy-2750b, Motor Mg995, Motor Ds3225mg, dan Motor 24h2a4428 sebagai Penggerak Portable Continuous Passive Motion (CPM). *Elektrika*, 15(1), 49. <https://doi.org/10.26623/elektrika.v15i1.6362>
- Maulana, R. A., Herawan, B., Hidayat, M. E., & Fauziah. (2023). *Robot Entertainment Berbasis Mecanum Wheel*. 7–13.
- Maung, M. M., Latt, M. M., & Nwe, C. M. (2018). DC Motor Angular Position Control using PID Controller with Friction Compensation. *International Journal of Scientific and Research Publications (IJSRP)*, 8(11). <https://doi.org/10.29322/ijsrp.8.11.2018.p8321>
- Mawardani, W. K., Susila, J., & Priambodo, J. (2022). Sistem Pengaturan Kecepatan Motor Dengan Metode Fuzzy Logic pada Mobile Robot untuk Menarik Troli Makanan. *Jurnal Teknik ITS*, 11(1). <https://doi.org/10.12962/j23373539.v11i1.72153>
- Meidi, M., Apriaskar, E., & Djuniadi, D. (2020). Solar Based Automatic Braking System. *Praxis*, 2(2), 155. <https://doi.org/10.24167/praxis.v2i2.2423>

- Miftahul, H., Firdaus, F., & Derisma, D. (2016). Pengontrolan Kecepatan Mobile Robot Line Follower Dengan Sistem Kendali PID. *TELKA - Telekomunikasi, Elektronika, Komputasi Dan Kontrol*, 2(2), 150–159. <https://doi.org/10.15575/telka.v2n2.150-159>
- Mudarris, M., & Zain, S. G. (2020). Implementasi Sensor Inertial Meansurement Unit (IMU) untuk Monitoring Perilaku Roket. *Avitec*, 2(1), 55–64. <https://doi.org/10.28989/avitec.v2i1.610>
- Muliady, & Arisandy, G. (2017). IMPLEMENTASI SISTEM GERAK HOLONOMIC PADA ROBOT KRSBI BERODA 2017 IMPLEMENTATION OF HOLONOMIC MOTION IN INDONESIAN SOCCER WHEELED ROBOT CONTEST 2017 Pada Kontes Robot Indonesia 2017 divisi Kontes Robot Sepak Bola Indonesia. *Jurnal Teknik Dan Ilmu Komputer*, 7(25), 9–25.
- Muttaqin, I. R., & Santoso, D. B. (2021). Prototype Pagar Otomatis Berbasis Arduino Uno Dengan Sensor Ultrasonic Hc-SR04. *JE-Unisla*, 6(2), 41. <https://doi.org/10.30736/je-unisla.v6i2.695>
- Nugraha, D. W. (2010). Perancangan Sistem Kontrol Robot Lengan. *Mektek*, 3, 180–188.
- Priyambudi, A., Firman, B., & Kristiyana, S. (2018). Kendali Kecepatan Motor Pada Robot Dengan Empat Roda Omni Menggunakan Metode Pid. *Jurnal Teknologi Technoscientia*, 10(2), 209–217.
- Purbowaskito, W., & Hsu, C.-H. (2017). Sistem Kendali PID untuk Pengendalian Kecepatan Motor Penggerak Unmanned Ground Vehicle untuk Aplikasi Industri Pertanian. *Jurnal Infotel*, 9(4), 376.
- Royhan Darmawan, M., Fitri, F., & Siradjuddin, I. (2023). Implementasi Persamaan Forward dan Inverse Kinematic pada Mobile Robot Asimetris Beroda 4 Omni Wheels. *Jurnal Elektronika Dan Otomasi Industri*, 10(2), 209–217. <https://doi.org/10.33795/elkolind.v10i2.3641>

- Vokasi, F. (2018). *Aplikasi Sensor Inertia Measurement Unit (Imu) Untuk Memperbaiki Gerak Berjalan Lurus Pada Robot Quadruped*.
- Widodo, Y. B., Rahman, T. I., Sibuea, S., & Saputro, M. I. (2023). Design and Development of Intelligent and Autonomous Control for Wheeled Car Robots. *Jurnal Teknologi Informatika Dan Komputer*, 9(2), 756–771.