

DAFTAR PUSTAKA

- Andawiyah, R. (2024, March 30). *[Pengukuran Analitik] Perbedaan Akurasi dan Presisi*. Warung Sains Teknologi. <https://warstek.com/akurasi-dan-presisi/>
- Anudeep, & Salmanfaris. (2019, September 30). *Understanding the raw output of MPU-6050*. MakerGram. <https://makergram.com/community/topic/41/understanding-the-raw-output-of-mpu-6050/2> . Diakses pada tanggal 16 November 2024. Pukul 19.47 WIB.
- Apa itu Arduino IDE dan Arduino Sketch ? - AllGoBlog.com. (2017, October 30). AllGoBlog.com. <https://allgoblog.com/apa-itu-arduino-ide-dan-arduino-sketch/> diakses pada tanggal 3 November 2024. Pukul 20.35.
- Arduino Mega 2560 REV3. Wevolver. (n.d.). <https://www.wevolver.com/specs/arduino-mega-2560-rev3>. Diakses pada tanggal 17 November 2024. Pukul 20.15 WIB.
- Ashari, A. A., Setiawan, E., & Syauqi, D. (2020). *Sistem Navigasi Waypoint Pada Robot Beroda Berdasarkan Global Positioning System Dan Filter Kalman*. 4(7), 2075–2082.
- Bathara Dewa, C., Dwinanda Soewono, A., & Darmawan, M. (n.d.). *Rancang Bangun Sistem Informasi Posisi Untuk Robot Beroda Berbasis Rotary encoder dan GPS Receiver*.
- Brontoseno, A. (n.d.). Dc carbon brushed. *Data Sheet Motor PG45*, 180.
- Chugh, A. (2024, January 18). MAE, MSE, RMSE, Coefficient of Determination, Adjusted R Squared — Which Metric is Better? *Medium*. <https://medium.com/analytics-vidhya/mae-mse-rmse-coefficient-of-determination-adjusted-r-squared-which-metric-is-better-cd0326a5697e>
- Defnizal, D., Ernes, R. N., & Wirawan, N. T. (2023). Pemanfaatan Sensor Gyro pada Virtual Reality untuk Mengontrol Arah Kamera Mobile Robot Pengintai. *Jurnal Pustaka Data (Pusat Akses Kajian Database, Analisa Teknologi, Dan Arsitektur Komputer)*, 3(1). <https://doi.org/10.55382/jurnalpustakadata.v3i1.524>
- Gavani, M. (2019). Path Planning of Three Wheeled Omni-Directional Robot Using Bezier Curve Tracing Technique and PID control Algorithm. *IEEE Pune Section International Conference (PuneCon)*, 1–6.
- Hamdani, F., Siregar, S., & Sani, M. I. (2023). Implementasi Sistem Navigasi Dan Lokalisasi Berbasis ODOMETRY Menggunakan Sensor Imu Dan Rotary encoder Pada Robot Sepak Bola Beroda. *E-Proceeding of Applied Science*,

9(4)).

- Hidayat, M. T., Jaya, H., & Anwar, M. (2023). *JETC , Volume 18, Nomor 2, Sept 2023. 18*, 67–73.
- Infineon. (2004). BTS 7960 High Current PN Half Bridge NovalithIC. *Datasheet*.
- Jatmiko, W., Ferdian, A. F., Eka, J. M., Muhammad, S., Alvisalim, S., Insani, A., Wibisono, A., Nugroho, J., & Susanto, N. (2010). *SWARM ROBOT DALAM PENCARIAN SUMBER ASAP DESAIN SAMPUL HAK CIPTA*.
- M. Hanif, H. M. S. E. A. Z. H. M. N. F. and S. A. P. (2022). Pengujian Akurasi Posisi Sudut Sistem Kemudi Kendaraan Otonom dengan Unity Feedback System. *Senter*, 6(Seminar Nasional Teknnik Elektro UIN Sunan Guunung Djati Bandung (SENTER 2021)), 307–318.
- Maulana, W. A., Winarno, T., & Siradjuddin, I. (2023). *Navigasi Pergerakan Robot Berdasarkan Rekam Data Sensor ODOMETRY . 10(9)*, 68–75.
- Nasution, H. S., Jayadi, A., & Rikendry, R. (2022). IMPLEMENTASI METODE FUZZY LOGIC UNTUK SISTEM PENEREMAN ROBOT MOBILE BERDASARKAN JARAK DAN KECEPATAN. *Jurnal Teknik Dan Sistem Komputer*, 3(1). <https://doi.org/10.33365/jtikom.v3i1.1634>
- Nurfaizal, H., Makhsun, M., & Djaksana, Y. M. (2021). PROTOTYPE SISTEM KENDALI ROBOT ARM GRIPPER MANIPULATOR MENGGUNAKAN FLEX SENSOR DAN MPU6050 BERBASIS INTERNET OF THINGS. *Faktor Exacta*, 13(4). <https://doi.org/10.30998/faktorexacta.v13i4.6598>
- Pramono, S. (2016). Pengendalian Robot Beroda Berbasis Arduino Uno R3 Menggunakan Koneksi Bluetooth. *Jurnal Informatika SIMANTIK*, 1(1), 12–18.
- PRIYADI, I., HADI, F., KHOTIMAH, S., & BESPARI, B. (2021). Modul Deteksi dan Perekaman Data Gempa berbasis Database Earthquake Intensity (DEI). *ELKOMIKA: Jurnal Teknik Energi Elektrik, Teknik Telekomunikasi, & Teknik Elektronika*, 9(3). <https://doi.org/10.26760/elkomika.v9i3.648>
- Rakhman, E., Basjaruddin, N. C., & Susanto, V. E. P. (2019). Robot Mobile Otonom Menggunakan Metode ODOMETRY . *Techne: Jurnal Ilmiah Elektroteknika*, 18(02), 105–116. <https://doi.org/10.31358/techne.v18i02.205>
- Romadhon, M. R., & Nawawi, M. (2023). *Analisa Ketepatan Encoder Pada Sistem Steering. 16(Ii)*, 16–22. <https://jurnal.polsri.ac.id/index.php/teliska/article/view/6881>
- Umam, F., Wahyuni, S., & Budiarto, H. (2019). Kestabilan Kecepatan Mobile Robot pada Lintasan Mendatar, Tanjakan Serta Turunan. *Rekayasa*, 12(2). <https://doi.org/10.21107/rekayasa.v12i2.6396>

- Wahab, F., Zaskie, C., & Arthaya, B. M. (2021). *Kendali Kecepatan Robot Beroda Omni dengan Kemampuan Menuju Posisi dan Orientasi yang Diinginkan Berbasis Pengendali PID*. 6(2), 273–284. <https://doi.org/10.31544/jtera.v6.i2.2021.273-284>
- Wardhana, D. W., Wahyudi, A., & Nurhadi, H. (2016). Perancangan Sistem Kontrol PID Untuk Pengendali Sumbu Azimuth Turret Pada Turret-Gun Kaliber 20mm. *Jurnal Teknik ITS*, 5(2), 512–516. <https://doi.org/10.12962/j23373539.v5i2.18110>
- Yapriyono, D. H., & Dewanto, J. (2016). Perancangan Spion Elektrik Tipe Tanduk pada Bus Pariwisata Berukuran Besar. *Jurnal Teknik Mesin Universitas Kristen Petra*, 16(1), 9–16. <https://doi.org/10.9744/jtm.16.1.9-16>