

DAFTAR PUSTAKA

- Kurniawan, R. (2008) Rekayasa Rancang Bangun Sistem Pemindahan Material Otomatis Dengan System Elektro-pneumatik, *Jurnal Ilmiah Teknik Mesin*, 2(1), 42-47.
- Arif, R.H., Sumardi., Riyadi, M.A. (2015) Kontrol Posisi Pada Sistem Pergerakan Mobil Robot Roda Mekanum Menggunakan Control PID Berbasis Invers Kinematic, *Jurnal Teknik dan Ilmu Komputer*, 07(25), 9-25.
- Mullady., Arisandy., G. (2017) “Implementasi Sistem Gerak Holonomic Pada Robot KRSBI Beroda 2017.” Semarang, 4(3), 2302-9927.
- Peng, T., Qian, J., Zi, B., Liu, J., Wang, X. (2016) “Mechanical Design and Control System of an Omni-directional Mobile Robot for Material Conveying.” Hefei, 56(2016), 412-415.
- Innovative Electronics. (2007) EMS 30 A H-Bridge, (Oline), (<https://www.scribd.com/document/325439930/EMS-30A-HBridge-manual-pdf>), diakses 31 Agustus 2018.
- Banzi, M, Cuartielles, D, Igoe, T, Martino, G, Mellis, D. (2018) Arduino Mega, (Online), (<https://www.arduino.cc/en/Main/arduinoBoardMega/>), diakses 31 Agustus 2018.