

## DAFTAR PUSTAKA

- asnawi. (2018). PROTOTIPE ROBOT PEMADAM API BERKAKI MENGGUNAKAN . *skripsi penuh awie*, 32.
- ASNAWI, M. (2018). PROTOTIPE ROBOT PEMADAM API BERKAKI MENGGUNAKAN . *skripsi penuh awie*.
- Jogianto. (2005). Landasan dan Desain Sistem Informasi. *Pendekatan Struktur Teori dan Praktik Aplikasi Bisnis*.
- juandi. (2011). Tobuku. *Pengenalan Arduino Tingkat Pemula*.
- Kusuma, R. (2013). PENGENDALIAN MOTOR DC BRUSHLESS DENGAN PID . *Perancangan dan Pembuatan Ackerman Mobile Robot Dengan Kendali Pid Untuk menghindari halangan Berbasis Hybrid system*, 61-69.
- McCom, G. (2001). IMPLEMENTASI ROBOT LINE FOLLOWER . 724-1914-1-PB, 2.
- Meirani, F. (2007). Perancangan prototype Robot Hummanoid. *program sarjana*.
- Mulyanto, A. (2009). pustaka pelajar. *sistem informasi konsep*.
- O'Brien. (2011). Management Information System Tenth Edition. *Mc.Graw-Hill* .
- Pitowarno. (2006). Pengertian Dasar Robot dan Sistem Robotika. *Jurnal Ilmiah*.
- Pitowarno. (n.d.). Pengertian Dasar dan Sistem Robotika. *Jurnal Ilmiah*.
- R.L. William II, B. Carter, P. Gallina, and G. Rosati. (2002). Dynamic Model with Slip for Wheeled Omnidirectional Robots. *IEEE Transactions on Robotics and Automation*, 285-293.
- Saptaji, H. (2015). mudah belajar mikrokontroler dengan Arduino. *258789-sistem-kontrol-penerangan-menggunakan-ar-9ae949f0-converted*.