

DAFTAR PUSTAKA

- Inthiam, J ; Chirdpong, D. 2014. “*Self-localitazation and navigation of holonomic mobile robot using omni-directional wheel odometry*”. <https://ieeexpoler.ieee.org/>.
- Affandi, I. 2014. “*Kontrol Posisi Robot Omni-Directional Menggunakan Metode Gyrodometry*”. Simposium. Politeknik Elektronika Negeri Surabaya.
- Basori, S. 2014. “*Implementasi Odometry Pada Robot Otomatis Kontes Robot ABU Indonesia*”. Jurnal Skripsi. Universitas Brawijaya.
- Rijalussalam, U. 2019.”*Trajectory Tracking Pada Robot Omni Dengan Metode Odometry*”. Jurnal. Universitas Gadjah Mada.