

DAFTAR PUSTAKA

- Anggoro, Beni and Munadi, Dr. Eng. ST, MT. 2013. “Desain Pemodelan Kinematik Dan Dinamik Humanoid Robot.” 101(3): 505–7.
- Hariyahya, Denta. 2016. “Prototype Kursi Roda Dengan Penggerak Roda Omnidirectional Berbasis Arduino.” : 1–24.
- Iqbal, Mohammad, and Solekhan Solekhan. 2014. “Perancangan Wheel Mobile Robot Sebagai Modul Praktikum Mikrokontroler.” *Simetris : Jurnal Teknik Mesin, Elektro dan Ilmu Komputer* 4(1): 59.
- Kusuma, Johan Wijaya, P Shinta, and H Dedy. 2015. “Pergerakan Kaki Pada Robot Hexapod.” *Robotics*: 10.
- Syam, Rafiuddin, and Widhi Erlangga. 2012. “Rancang Bangun Omni Wheels Robot Dengan Roda Penggerak Independent.” 3(1): 213–20.
- <https://kontesrobotindonesia.id/kri-2019.html> diakses pada Mei 2020
- https://en.wikipedia.org/wiki/Omni_wheel diakses pada Mei 2020
- <https://www.coppeliarobotics.com/> diakses April 2020
- <https://id.wikipedia.org/wiki/Robot> diakses pada juli 2020