

DAFTAR PUSTAKA

- [1] Indrawan, Gede. 2008. “Perancangan dan Implementasi Kecerdasan-Buatan Robot Pencari Jalur Berbasis Mikrokontroler Basic Stamp” dalam jurnal ilmiah Vol. 1 (hlm. 61-65). Depok: Fakultas Teknik Universitas Indonesia.
- [2] Anshori, dkk. 2019. “Perancangan Robot Penelusur Menggunakan Algoritma Dijkstra dan Metode *Maze Solver*” dalam jurnal *Techno.COM*, Vol. 18 (hlm. 166-177) Palu: Fakultas Teknik, Universitas Tadulako.
- [3] Rusmini, dkk. 2011. “Pencarian Jalur Terpendek untuk Robot *Micromouse* dengan Menggunakan Algoritma *Backtracking*” dalam jurnal *The 13th Electronics Seminar 2011* (IES 2011) (hlm. 41-48). Surabaya: Jurusan Teknik Mekatronika Politeknik Negeri Surabaya-Institut Teknologi Sepuluh Nopember.
- [4] Putra, dkk. 2017. “Rancang Bangun *Mobile Robot Micromouse* untuk Pencarian Rute Terpendek Menggunakan Algoritma *Flood Fill*” dalam *Journal of Information Technology and Computer Engineering* (JITCE) Vol. 01, No.1 (hlm. 1-9). Padang: Fakultas Teknologi Informasi Universitas Andalas.
- [5] Hendriawan, A. dan R. Akbar. 2010. “Penyelesaian Jalur Terpendek dengan menggunakan Algoritma *Maze Mapping* pada *Line Maze*. *The 12th Industrial Electronics Seminar 2010*. 3 November: 91-94.
- [6] Fauzan, dkk. 2019. “Implementasi Algoritme *Mapping* dengan *Backtracking* pada *Mobile Robot* dalam *Maze*” dalam jurnal Pengembangan Teknologi Informasi dan Ilmu Komputer Vol. 3, No. 3 (hlm. 2459-2464) Malang: Fakultas Ilmu Komputer, Universitas Brawijaya.

- [7] Yultrisna dan Syofian, Andi. 2013. “Rancang Bangun Robot *Solving Maze* dengan Algoritma *Depth First Search*” dalam Jurnal Momentum Vol. 15 No. 2 (hlm. 87-93) Padang: Politeknik Universitas Andalas.
- [8] Handayani, dkk. 2017. “Mobile-Robot for Wi-fi Signal Strength Measurement” dalam jurnal Internasional Conference on Electrical and Computer Science (ICECOS) (hlm.87-91. Palembang: Universitas Negeri Sriwijaya.
- [9] Pratama, N.A. 2014. “Telekomunikasi Pada Robot Swarm Pemadam Api Menggunakan Protokol MODBUS”. Skripsi. Universitas Negeri Semarang (UNNES). Semarang.
- [10] Domoticx. 2020. Arduino Kompas 3 Axis. (online), (<http://domoticx.com/arduino-kompas-3-assen-hmc5883l/>).
- [11] Eprints.umm. 2014. Pengertian Arduino Nano. (online), (<http://eprints.umm.ac.id/36062/3/jiptummpp-gdl-fandiachma-47404-3-babii.pdf>).
- [12] Darmawan, A., A. Hendriawan, R. Akbar. 2015. “Penerapan Algoritma *Pledge* untuk Menyelesaikan *Maze* pada Line Follower. 05 Agustus 2015 (08:11). Surabaya: Politeknik Elektro Negeri Surabaya.
- [13] Saman, A.B.S, I. Abdramane 2013. “Solving a Reconfigurable Maze Using Hybrid Wall Follower Algoritm”. *International Journal of Computer Applications* 82 (2):22-26.
- [14] Yadav, S., K.K. Verma, S. Mahanta. 2012. “The Maze Problem Solved by Micro mouse”. *International Journal of Engineering and Advanced Technology* 1(4),157-162.

[15]H. Santoso, Panduan Praktis Arduino Untuk Pemula, Trenggalek: Elang Sakti, 2015.

[16]W. Wu, “DC Motor Parameter Identification Using Speed Step Responses,” *Hindawi*, p. 2, 2012.

[17]V. Šlapák, K. Kyslan, M. Lacko, V. Fedák dan F. Durovský, “Finite Control Set Model Predictive Speed Control of a DC Motor,” *Hindawi*, p. 3, 2016.