

DAFTAR PUSTAKA

- [1]. A. R. Putri, "ROBOT NAVIGATION CONTROL SYSTEM USING HMC5883L," vol. 3, no. 1, pp. 61–66, 2019.
- [2]. A. S. Taufik, "Sistem Navigasi Waypoint pada Autonomous Mobile Robot," *J. Mhs. TEUB*, vol. 1, no. 1, pp. 1–6, 2013.
- [3]. Arduino Software (IDE). di <https://arduino.cc> (diakses pada tanggal 1 April 2019).
- [4]. ArduinoMega 2560 datasheet, "Arduino Mega 2560 Datasheet," *Power*, p. 3, 2015.
- [5]. B. C. S. Putro, A. F. Rochim, and E. D. Widiyanto, "Rancang Bangun Purwarupa Sistem Navigasi Tanpa Awak untuk Kapal," *J. Teknol. dan Sist. Komput.*, vol. 4, no. 1, p. 1, 2016.
- [6]. BLUETOOTH : Teknologi Komunikasi Wireless untuk Layanan Multimedia dengan Jangkauan Terbatas. Di <http://www.elektroindonesia.com/> (diakses pada tanggal 2 september 2019).
- [7]. Brushed motor v brushless motors. Di <https://www.radiocontroltips.com/>(diakses pada tanggal 16 september 2019)
- [8]. ESC 320A Datasheet,"ESC 320a Datasheet," p. 320,.
- [9]. K. Rois'Am, B. Sumantri, and A. Wijayanto, "Pengaturan Posisi Motor Servo DC Dengan Metode Fuzzy Logic," *Metode*, 2010.
- [10]. M. J. J. Suja, S. R. Sulistiyanti, and M. Komarudin, "Sistem Navigasi pada Unmanned Surface Vehicle untuk Pemantauan Daerah Perairan," *Electrician*, vol. 11, no. 1, pp. 32–43, 2017.
- [11]. M. Lucky Oktavianto¹, Dr.Basuki Rahmat, Ir.,MT.2,Unang Sunarya, ST., "Perancangan Dan Implementasi Sistem Navigasi Robot Kapal," vol. 1, no. 1, pp. 732–745, 2015.
- [12]. M. S. Sulila, S. Sumardi, and M. A. Riyadi, "Perancangan Sistem Kontrol Navigasi Bearing Pada Quadcopter Dengan Metode Pid (Proportional, Integral, Derivative) Self Tuning Pso (Particle Swarm Optimization)," *Transient*, vol. 6, no. 3, p. 323, 2017.
- [13]. M. Zaky, A. Mufti, and A. Rahman, "Perancangan Sistem Kendali Berbasis Gps (Global Positioning System) Pada Kapal Tanpa Awak," *Karya Ilm. Mhs. Tek. Elektro*, vol. 3, no. 2, pp. 60–67, 2018.

- [14]. N. Salim Abdullah, Erwin, "Rancang Bangun Kestabilan Laju Robot Kapal Selam Berbasis Mikrokontroler," *Openlibrary.Telkomuniversity.Ac.Id*, vol. 3, no. 1, pp. 1–9, 2016.
- [15]. Nadi, Mohamad A. B. "Analisa Pemilihan Moda Transportasi Umum Rute Tanjung Karang – Bandara Radin Inten II dengan Stated Preference dan Uji Crame's V" *Borneo Engineering*, vol. 2, no. 2, Dec. 2018, pp. 137-147.
- [16]. P. Kendali, M. Untuk, M. Tabrakan, K. Patroli, C. Berbasis, and P. Model, "Perancangan Kendali Manuver Untuk Menghindari Tabrakan Pada Kapal Patroli Cepat Berbasis Pengujian Model," *kapal J. ILMU Pengetah. Teknol. Kelaut.*, vol. 14, no. 3, pp. 71–78, 2017.
- [17]. R. D. Axel, X. Najoan, B. A. Sugiarto, J. T. Elektro-ft, and M. Manado, "Rancang Bangun Aplikasi Berbasis Android Untuk Informasi Kegiatan dan Pelayanan Gereja," *E-Journal Tek. Elektro Dan Komput.*, vol. 6, no. 1, pp. 1–6, 2017.
- [18]. R. Prakoso, P. Pangaribuan, and A. S. Wibowo, "Perancangan Sistem Kendali Mobile Robot Dengan Gps Menggunakan Metode Pid," vol. 5, no. 3, pp. 4128–4135, 2018.
- [19]. S. Warjono, S. Beta, A. Kristanto, H. Pratama, and R. R. Andriyani, "Sistem Pengaman dan Pelacak Kendaraan Bermotor Menggunakan GPS dan SMS," vol. 3, no. 1, pp. 2252–4908, 2014.
- [20]. Sejarah Mikrokontroller. Di <https://www.immersa-lab.com/> (diakses pada tanggal 19 september 2019).
- [21]. V. No, D. Liani, and A. Silvia, "Sistem Navigasi pada Mobile Robot dengan Global Positioning System (GPS) ANNUAL RESEARCH SEMINAR 2016," *Annu. Res. Semin. 2016, 6 December 2016*, vol. 2, no. 1, pp. 373–376, 2016.