

## Daftar Pustaka

- [1] F. R. Q. Aini. Perancangan dan Implementasi Localization Menggunakan Algoritma Monte Carlo Localization Pada Multi-Robot Beroda, 2016.
- [2] K. Kamarudin, S. M. Mamduh, A. Y. M. Shakaff, and A. Zakaria. Performance Analysis of the Microsoft Kinect Sensor for 2D Simultaneous Localization and Mapping (SLAM) Techniques. page 6, 2014.
- [3] S. Prayoga, A. Budianto, and A. B. K. Atmaja. Sistem Pemetaan Ruang 2D Menggunakan Lidar, 2017.
- [4] S. Se, D. Lowe, and J. Little. Mobile Robot Localization and Mapping with Uncertainty using Scale-Invariant Visual Landmarks, 2002.
- [5] E. B. Utomo. Autonomous Mobile Robot Berbasis Landmark Menggunakan Particle Filter dan Occupancy Grid Maps untuk Navigasi, Penentuan Posisi, dan Pemetaan, 2015.
- [6] K. Weerasinghe, L. Silva, B. Basnayake, S. Sandanayaka, S. Kumarawadu, D. Chandima, and A. Jayasekara. *Mapping and Path Planning for Long Distance Autonomous Navigation Using Multisensory Data*. IEEE, 2016.