

## DAFTAR PUSTAKA

- [1] Aisyah, Anindya.2012.Sistem *Monitoring Automated Guided Vehicle (AGV) Secara Real-Time* : Telkom University.
- [2] Copyright RoboPeak team. (2009-2014) RPLIDAR Low Cost 360 degree 2D Laser Scanner (LIDAR) system Development Kit User Manual.  
<http://www.RoboPeak.com>.
- [3] Copyright RoboPeak team. (2009-2014) RPLIDAR Low Cost 360 degree 2D Laser Scanner (LIDAR) system Introduction and Datasheet.  
<http://www.RoboPeak.com>.
- [4] Mentari Dirgantara, Fussy.2012.Sistem Perhitungan Informasi Posisi *Automated Guided Vehicle (AGV) Menggunakan Radio Komunikasi Untuk Sistem Pemantauan* : Telkom University.
- [5] Sulasno., Thomas Agus Prayitno. *Teknik Sistem Kontrol*. Yogyakarta : Graha Ilmu.
- [6] "Datasheet Arduino UNO".
- [7] OpenCV. *OpenCV Documents*. OpenCV. 2012. [docs.opencv.org/doc](https://docs.opencv.org/doc)
- [8] Aldila, Antoni.2012.Desain Filter Kalman Untuk Mengestimasi Variabel Keadaan Yang Tidak Terukur Pada Sistem Tata Udara Presisi : Universitas Indonesia.
- [9] Ichwan, Achmad.2010.Estimasi Posisi Dan Kecepatan Kapal Selam Menggunakan Metode Ectended Kalman Filter: Institut Teknologi Nopember.