

## DAFTAR PUSTAKA

- [1] Suyadhi, Taufiq Dwi Septian. 2010. *Buku Pintar Robotika*. Yogyakarta : Penerbit Andi.
- [2] Arief. (2014), Sistem Minimum Arduino, <https://ariefeeiiggeennblog.wordpress.com>
- [3] NN. (2014), Motor Servo Analog, <http://trikueni-desain-sistem.blogspot.com>
- [4] Priyono, Agung. 2014. *Perancangan dan Implementasi One Steered Traction Wheel Robot dengan Circular Line Sensor Menggunakan Kontrol Logika Fuzzy*. Bandung : Telkom University.
- [5] Domas. (2013), Belt Conveyor, <http://domas09.blogspot.com/2013/02/belt-conveyor.html>
- [6] Datasheet Parallax Ping))) Ultrasonic Distance
- [7] Nafiza. (2013), Sensor Inframerah, <http://nafizasiabungsu.blogspot.com>
- [8] Suyanto. 2007. *Artificial Intelegent*. Bandung : Informatika Bandung.
- [9] Rusiana, Endang. (2011), Fuzzy Logic, <http://wangready.files.wordpress.com>
- [11] Hendriono, Dede. (2014), Arduino, <http://www.hendriono.com/>
- [12] Widayanto, Dian Wahyu. 2012. *Desain dan Implementasi Robot Mobil Pengikut Benda Bergerak Dengan Kontrol Logika Fuzzy Berbasis Mikrokontroler ATmega128*. Bandung : IT Telkom.
- [13] Wati, Dwi Ana Ratna. 2011. *Sistem Kendali Cerdas*. Yogyakarta : Graha Ilmu.
- [14] Kusumadewi, Sri dan Hari Purnomo. 2010. *Aplikasi Logika Fuzzy untuk Pendukung Keputusan*. Yogyakarta : Graha Ilmu.
- [15] TowerPro Servo Datasheet. TowerPro SG-5010.