

DAFTAR PUSTAKA

- [1.] Naba, Agus. (2009), "*Belajar Cepat Fuzzy Logic Menggunakan MATLAB*", Yogyakarta, Andi Offset.
- [2.] Bobby, Grace. (2015). "*Perancangan dan Implementasi Robot Keseimbangan Beroda Dua Berbasis Mikrokontroler*". Bandung: Universitas Telkom.
- [3.] Yusmansyah. (2015). "*Perancangan dan Implementasi Sistem Kontrol Parkir Mobil Listrik Otomatis Menggunakan Metode Ackerman Steering*". Bandung: Universitas Telkom
- [4.] Nurisma, F.N, Basuki, Panggih. (2013). "*Purwarupa Robot Kapal Selam Menggunakan Kontrol PD Berbasis Mikrokontroler*". Yogyakarta: Universitas Gajah Mada
- [5.] Kanakakis, V. Valavanis, K.P., Tsourveloudis, N.C. (2004). Paper hal 1-10. "*Fuzzy-Logic Based Navigation of Underwater Vehicle*".
- [6.] Aruan, Yohana Jayanti. (2015). "*Sistem Peringatan dan Monitoring Peringatan Perlintasan Kereta Api Otomatis Dengan Menggunakan Arduino dan Android*". Bandung: Universitas Telkom
- [7.] <http://arduino.cc/en/Main/ArduinoBoardUno> (online). Diakses pada 18 Oktober 2015
- [8.] http://mirp.net/index.php?main_page=product_info&cPath=products_id (online). Diakses tanggal 11 November 2015
- [9.] Klir, George J., Yuan, Bo. 1995. *Fuzzy Sets and Fuzzy Logic Theory and Applications*. Prentice Hall. New Jersey
- [10.] <http://www.instructables.com/id/Accelerometer-Gyro-Tutorial/> (online). Diakses tanggal 17 Desember 2015