

DAFTAR PUSTAKA

- [1] Hendrik Jumaedi (2016) RANCANG BANGUN ROBOT LINE FOLLOWER BERBASIS CAHAYA TAMPAK (BAGIAN1). Tugas akhir D3 thesis, Airlangga University R Hartono¹ and T N Nizar² “Speed Control of a Mobile Robot Using Fuzzy Logic Controller
- [2] Putri, W.A., 2010. “Alat Pendeteksi Warna dan Penampil Panjang Gelombang Menggunakan Light Dependent Resistor (LDR) Berbasis Mikrokontroler AT89S51”. Tugas Akhir Program Studi Diploma III Fisika Instrumentasi Fakultas Matematika dan Ilmu Pengetahuan Alam Universitas Sumatra Utara, Medan
- [3] R Hartono¹ and T N Nizar² “Speed Control of a Mobile Robot Using Fuzzy Logic Controller
- [4] Eko Putra, Agfianto, 2003, Belajar Mikrokontroler AT89C51/52/55, Gava Media, Yogyakarta
- [5] Koko Joni¹ , Miftachul Ulum² , Zainal Abidin “ Robot Line Follower Berbasis Kendali ProportionalIntegral-Derivative (PID) Untuk Lintasan Dengan Sudut Ekstrim” Teknik Elektro , Universitas Trunojoyo Madura
- [6] Ruswanto, Sonie and Ningrum, Endah Suryawati and Ramli, Iwan (2011) *Pengaturan Gerak dan Keseimbangan Robot Line Tracer Dua Roda menggunakan PID Controller*. In: Industrial Electronic Seminar (IES) 2011, 26th October 2011, EEPIS, Surabaya.
- [7] *H.E. Havitz, M.P. Lestari, A. Sofwan* RANCANG BANGUN GERAK ROBOT PEMINDAH BARANG BERDASARKAN JALUR GARIS HITAM DENGAN BASIS MIKROKONTROLER AT89S52
- [8] Nalwan, P.A., 2003, “Panduan Praktis Teknik Antarmuka dan Pemrograman Mikroontroler AT89C51”, PT Elex Media Komputindo. Jakarta.
- [9] Ambang Dwi Prakoso, Sholeh Hadi Pramono, Eka Maulana “PERANCANGAN DAN ANALISIS PERBANDINGAN POSISI SENSOR GARIS PADA ROBOT MANAGEMENT SAMPAH”
- [10] P Ambarita “Perancangan Robot Pengikut Garis Menggunakan Navigasi Inframerah”-Universitas Sumatera Utara
- [11] Darmawan, Rizal (2009) *ROBOT PENGIKUT GARIS BERBASIS MIKROKONTROLER AT89S51 MENGGUNAKAN SENSOR INFRA MERAH*. Diploma thesis, Universitas Komputer Indonesia.).
- [12] Budi Herdiana “ELEKTRONIKA: Pendekatan Praktis dan Aplikasi.” *Deep Publish Yogyakarta Vol.1*. 2016