DAFTAR PUSTAKA

[1] Fahmizal. (2011). Implementasi Sistem Navigasi *Behavior Based* dan Kontroler PID pada Manuver Robot *Maze*. Institut Teknologi Sepuluh November. Surabaya.

[2] Akbar, Arnas Elmiawan. (2013). Implementasi Sistem Navigasi *Wall Following* Menggunakan Kontroler PID dengan Metode *Tuning* pada Robot Kontes Robot Cerdas Indonesia (KRCI) Divisi Senior Beroda. Universitas Brawijaya. Malang.

[3] Munandar, Aris. (2015). Bab 2 Landasan Teori. Universitas Komputer Indonesia. Bandung.

[4] Surya, Aryana Dwitama. (2011). Perancangan Kontroler PI *Anti Windup* Berbasis mikrokontroler ATmega 32 Pada Kontrol Kecepatan Motor DC. Institut Teknologi Sepuluh November. Surabaya.

[5] Ogata, Katshuhiko. (1997). Teknik Kontrol Automatik (Sistem Pengaturan) Jilid 1. Jakarta. Penerbit Erlangga.

[6] Supriyanto, Dr. Raden. (2010). Buku Ajar Robotika. Universitas Gunadarma. Jakarta.

[7] http://elektro-kontrol.co.id/2011/06/realisasi-kontrol-pid-proporsional.html. (Diakses tanggal 7 maret 2015 08.30).

[8] http://www.diytech-malang.com/2015/05/mengenal-bluetooth-modul-hc-05-1.html. (Diakses tanggal 18 Oktober 2015 13.20).

[9] http://jhorobin.co.id/2012/01/rangkaian-driver-motor-dc.html. (Diakses tanggal 20 Oktober 2015 18.15).

[10] http://www.elangsakti.com/2015/05/cara-kerja-sensor-ultrasonik-rangkaian dan aplikasinya.html. (Diakses tanggal 22 Oktober 2015 15.15)

[11] http://www.robotics-university.com/2015/01/driver-motor-dcmp-h-bridge-menggunakan-mosfet.html. (Diakses tanggal 17 Desember 2015 11.30).

[12] http://www.toluent.com/2015/01/driver-h-bridge-dengan-mosfet-power.html (Diakses tanggal 22 Desember 2015 16.16).