

DAFTAR PUSTAKA

- [1] Dwisaputra indra, Indra Adji, dkk. (2011). *Two Wheels Balancing Line Tracer Robot using Fuzzy Logic Control*". Teknik Elektro Politeknik Surabaya.
- [2] Malik Ibnu. (2010). "*Membuat Robot Mobil Pengikut Garis (Line Follower)*". Naufal micro and robotics, vol 1, pp 3, Indonesia.
- [3] Nurmaini, Siti. (September, 2013). "*Perilaku berkelompok pada Swarm robots menggunakan teknik logika fuzzy-Particle Swarm Optimization*". Universitas Sriwijaya
- [4] N. Lechevin, C.A. Rabbath, dan P. Sicard. (2006). "*Trajectory tracking of leader-follower formations characterized by constant line-of-sight angles*". *Automatica*, 42:2131 – 2141.
- [5] R. Shaha, S.Ozcelik, dkk.(2012). "*Design of a higly maneuverable mobile robot*". *Procedia Computer Science*, vol 12, pp 170-175, Washington D.C.
- [6] D.P. Pratihari, K. Deb, & A. Ghosh, "*Fuzzy- Genetic Algorithm and Mobile robot Navigation among Static Obstacles*" *In Proceeding of The Congress of Evolutionary Computation*, pp. 327-334, 1999.
- [7] F. Hoffmann & G. Pfister, "*Evolutionary Design of a Fuzzy Knowledge Base for a Mobile Robot,*" *International Journal of Approximate Reasoning*, vol. 17, pp. 447- 469, 1997.
- [8] Niam, Choirun, (Maret, 2011) "*Perancangan dan Pembuatan Prototipe Robot Inspeksi Rel Kereta Api*", Universitas Diponegoro, pp. 29
- [9] Nofriyani, dkk. (oktober, 2011). "*Rancang Bangun Robot Leader dan Robot Follower dengan Sistem Navigasi Sensor Infra Merah*". Politeknik Elektronika Negeri Surabaya.
- [10] Qurthobi, Ahmad. Endra Joelianto dkk. (2011). *Perancangan Kontrol Optimal Penjejak Lintasan dan Formasi dengan Konsep Leader-Follower pada Agen Jamak Helikopter Otonom Skala Kecil*. Thesis ITB, Bandung.
- [11] Sa'adi, Hakim.(2010). *Prototipe Robot Pengikut pada Implementasi Robot Swarm untuk Membentuk Formasi Mengikuti Pemimpin*. Buku Tugas Akhir Teknik Elektronika, Politeknik Negeri Surabaya.
- [12] Rahman, Adli.(2014). *Desain dan Implementasi Sistem Telemetri Wireless untuk Mendeteksi Kinerja Alat Berat Menggunakan Accelerometer Berbasis Arduino dan Zigbee*. Tugas Akhir Teknik Elektro Telkom University.

- [13] Budi Made,Fithra. (Februari, 2011). *Rancang Bangun Robot Mobil menggunakan Logika Fuzzy untuk bernavigasi berdasarkan Mikrokontroler AVR ATMega 8535*. Universitas Mataram. vol2.
- [14] S,Norman Nise. (2004).*Control Sistem Engineering*.
- [15] Saelan Athia.(2009). “Logika fuzzy”. Institut Teknologi Bandung.
- [16] Hisyam, Moh. Endah Suryawati, dkk. *Implementasi Metode Fuzzy Logic untuk Kontrol Pergerakan Autonomous Mobile Robot pada Aplikasi Soccer Robot*. Paper Politeknik Elektronika Negeri