

DAFTAR PUSTAKA

- [1] Pitowarno, Endra, (2006). Robotika: Desain, Kontrol, Dan Kecerdasan Buatan. Buku Teks. Yogyakarta: ANDI. 1-3
- [2] McLurkin, James. (2008). *Analysis and Implementation of Distributed Algorithms for Multi-Robot Systems*. Desertasi Massachusetts institute of technology.
- [3] Fabio Pasqualetti, Simone Martini, dan Antonio Bicchi. 2008. Steering a leader-follower team via linear consensus. *HSCC 2008*, pp 642–645.
- [4] Ahmad Qurthobi. 2011. Perancangan Kontrol Optimal Penjejak Lintasan dan Formasi dengan Konsep *Leader - Follower* pada Agen Jamak Helikopter Otonom Skala Kecil. Thesis ITB, Bandung.
- [5] Nofriyanti. 2011. *Rancang Bangun Robot Leader Dan Robot Follower Dengan Sistem Navigasi Sensor Infra Merah.*, PENS, Surabaya.
- [6] Sa'adi, Hakim. 2010. *Prototipe Robot Pengikut Pada Implementasi Robot Swarm Untuk Membentuk Formasi Mengikuti Pemimpin*. Tugas akhir PENS, Surabaya.
- [7] Garaudy, Hendrit. *Perancangan Sistem Monitoring Kelembaban dan Temperatur menggunakan Komunikasi Zigbee 2.4 GHz*. Tugas akhir Universitas Diponegoro, Semarang.
- [8] Adli, M. *Desain dan Implementasi Sistem Pendeteksi Kinerja Alat Berat Menggunakan Accelerometer berbasis Arduino dan Zigbee*. Tugas Akhir Universitas Telkom, Bandung
- [9] Ali, Muhammad. 2004. *Pembelajaran Perancangan Sistem Kontrol PID dengan Software Matlab*. Jurnal UNY, Yogyakarta.
- [10] Setiawan, 2008. *Kontrol PID untuk proses industri*. Jakarta: Penerbit Elekmedia.

- [11] Fridono Silalahi, Andi. 2014. *Perancangan dan Implementasi Sistem Kendali Logika Fuzzy Untuk Mengatur Kestabilan Hover*. Tugas akhir Universitas Telkom, Bandung.
- [12] Nise, Norman S. *Control Systems Engineering Sixth Edition*. Jurnal California State Polytechnic University, Pomona.