DAFTAR PUSTAKA

[1] Suyanto. 2007. *Artificial Intelegent*. Bandung: Informatika Bandung

[2] Ogata, Katshuhiko. 1997. *Teknik Kontrol Otomatis*. Jakarta : Erlangga

[3] Herayanto, Ary. 2008. *Pemograman Bahasa C untuk Mikrokontroler Amega8535*. Yogyakarta : ANDI

[4] Lucian, Teodor. 2011. *Fuzzy Controllers, Theory and Applications*. India: Intechopen

[5] Taher, Achmad. 2010. *Fuzzy System*. India: Intech.

[6] Dubois,D. 1999. *Using fuzzy Logic For Mobile Robot Control*. Kluwer Academic.

[7] Wisnu, Fajar. 2008. *Robot Mobile Penjejak Arah Cahaya Dengan Kendali Logika Fuzzy* **Jurnal**. Teknik Elektro. Universitas Diponegoro

[8] Suratno. 2002. *Pengaruh Perbedaan Tipe Fungsi Keanggotaan Pada Pengendalian Logika Fuzzy Terhadap Tanggapan Waktu Sistem Orde Dua Secara Umum* **Jurnal**. Teknik Elektro. Universitas Diponegoro

[9] Atmel Datasheet. *Mikrokontroler ATmega128.* 2003.

[10] SRF05 Datasheet.

[11] Datasheet Maxim Max232.

[12] Datasheet Transistor NPN BC546.

[13] International Rectifier Datasheet. Mosfet IRF 9540.

[14] International Rectifier Datasheet. Mosfet IRF 540N.

[15] Wicaksono, Doni. 2011.*Implementasi Pengontrolan Kecepatan Motor DC Pada Robot Beroda Menggunakan Logika Fuzzy Berdasarkan Pembacaan Sensor Ultrasonik.* Bandung : IT Telkom.

[16] Priambodo, Nur Widi. 2011 . *Implementasi Algoritma Wavefront pada Mobile Robot Untuk Mencari Jalur Lintasan Terdekat.* Bandung : IT Telkom.

[17] Herdianto, Candra. 2012 . *Desain dan Implementasi Sistem Navigasi Robot Beroda Menggunakan Algoritwa Wall Following Berbasis PID (Proporsional – Integral – Differensial)*. Bandung : IT Telkom.