

DAFTAR PUSTAKA

- [1] Kusumadewi, Sri 2003. “Aplikasi Logika Fuzzy” Jakarta: Graha Ilmu
- [2] Kusumadewi, Sri 2006. “*Fuzzy Multi-Attribute Decision Making (Fuzzy Madm)*” Jakarta: Graha Ilmu
- [3] Ariando. 2014. Desain dan Implementasi Sistem Pengaturan Cahaya, Temperatur dan Kelembaban pada Kebun *Indoor* Menggunakan Mikrokontroler. Bandung. Universitas Telkom
- [4] Oktavianto, Lucky. 2014. Perancangan dan Implementasi Sistem Navigasi Robot Kapal. Bandung. Universitas Telkom
- [5] Makhrus, Ali. 2012. Rancang Bangun Sistem Kecepatan Manuever Kapal Sebagai Upaya Meningkatkan Kualitas Transportasi Laut. Surabaya. Universitas Teknologi Sepuluh November
- [6] Nuryana, Adi dkk. 2014. Kontes Kapal Cepat tak Berawak (Jurnal Lomba). Depok. Universitas Indonesia
- [7] Mangasi Hutauruk, Ronald. 2012. Respon Gerakan Kapal Perikanan Hasil Optimasi Terhadap Gelombang. Riau. Universitas Riau
- [8] Agung, R dkk. 2012 Kontes Kapal Cepat. Indonesia : KKCTBN
- [9] <http://rctimer.com/product-818.html> (diakses pada tanggal 22 Oktober 2015)
- [10] <http://honeywell.com/magneticsensors.html> (diakses pada tanggal 22 Oktober 2015)
- [11] <http://belajarduino.blogspot.co.id/2014/01/perancangan-aplikasi-mikrokontroler.html> (diakses pada tanggal 22 Oktober 2015)
- [12] <https://pameladewi.wordpress.com/2011/03/06/prinsip-pada-perahu-layar-kapal-layar> (diakses pada tanggal 24 Oktober 2015)
- [13] http://www.orientalmotor.com/newsletter/february_2007_print.htm (diakses pada tanggal 24 Oktober 2015)
- [14] <http://oddcopier.com/2012/02/21/quadcopter-escs-electronic-speed-controllers/>(diakses pada tanggal 2 November 2015)
- [15] Nurin Hamdani, Chalidia, Rusdhianto Effendie A.K. dan Eka Iskandar. 2013. Perancangan *Autonomous Landing* pada *Quadcopter* Menggunakan *Behavior – Based Intelligent Fuzzy Control*. Surabaya. Institut Teknologi Sepuluh November