

DAFTAR PUSTAKA

- [1] Atmel Datasheet. *Mikrokontroler ATmega128*. 2003.
- [2] Datasheet Maxim Max232.
- [3] Datasheet Transistor NPN BC546.
- [4] Suyanto. 2007. *Artificial Intelegent*. Bandung: Informatika Bandung
- [5] Dubois,D. 1999. *Using fuzzy Logic For Mobile Robot Control*. Kluwer Academic.
- [6] Herayanto, Ary. 2008. *Pemograman Bahasa C untuk Mikrokontroler Amega8535*. Yogyakarta : ANDI
- [7] International Rectifier Datasheet. Mosfet IRF 9540.
- [8] International Rectifier Datasheet. Mosfet IRF 540N.
- [9] Lucian, Teodor. 2011. *Fuzzy Controllers, Theory and Applications*. India: Intechopen
- [10] Ogata, Katshuhiko. 1997. *Teknik Kontrol Otomatis*. Jakarta : Erlangga
- [11] SRF05 Datasheet.
- [12] Suratno. 2002. *Pengaruh Perbedaan Tipe Fungsi Keanggotaan Pada Pengendalian Logika Fuzzy Terhadap Tanggapan Waktu Sistem Orde Dua Secara Umum* **Jurnal**. Teknik Elektro. Universitas Diponegoro
- [13] Taher, Achmad. 2010. *Fuzzy System*. India: Intech.
- [14] Widayanto, Dian Wahyu. 2012 . *Desain dan Implementasi Robot Mobil Pengikut Benda Bergerak Dengan Kontrol Logika Fuzzy Berbasis Mikrokontroler ATMEGA 128*. Bandung : IT Telkom.
- [15] Wicaksono, Doni. 2011.*Implementasi Pengontrolan Kecepatan Motor DC Pada Robot Beroda Menggunakan Logika Fuzzy Berdasarkan Pembacaan Sensor Ultrasonik*. Bandung : IT Telkom.
- [16] Wisnu, Fajar. 2008. *Robot Mobile Penjejak Arah Cahaya Dengan Kendali Logika Fuzzy* **Jurnal**. Teknik Elektro. Universitas Diponegoro