

DAFTAR PUSTAKA

- Aji, Dwi (2017). SIMULASI PEMROGRAMAN SISTEM PENGENDALI KECEPATAN PADA RANCANG BANGUN MOBIL REMOTE KONTROL MENGGUNAKAN PWM BERBASIS SENSOR ULTRASONIK HC-SR04 DAN MIKROKONTROLLER ARDUINO. Universitas Muhammadiyah Surakarta . Solo
- Atmel Corporation. (2015). DataSheet ATmega2560, (November), 66.
- Indriyanto, Cholik (2016). Implementasi Algoritma *Fuzzy Logic* Pada Robot *Autopilot Line Follower* Berbasis Mikrokontroler ATMega32A (Studi Kasus : Miniatur Bus Lintas USU). Universitas Sumatera Utara Medan.
- Istiqomah (2016). Prototype Robot Pengikut Garis (Line Follower) Dilengkapi Sistem Kontrol Beban Menggunakan *Load Cell* Sebagai Alat Pengantar Buku Di Perpustakaan. Universitas Negeri Malang.
- Jaya, Hebi (2015). Perancangan Dan Realisasi Robot *Line Follower* Untuk Pengangkut Sampah Otomatis. Universitas Telkom Bandung.
- Khumaedi, Ahmad. (2015). Otomatisasi Pengereman Motor DC Secara Elektris Sebagai Referensi Sistem Keamanan Mobil Listrik. Universitas Lampung.
- Pangastiningasih. E., Daniar. (2015). Prototype Robot Pengikut Garis sebagai Alat Pengantar Buku di Perpustakaan. Universitas Negeri Malang.
- Rofii, Faqih (2019). SISTEM PENGENDALI TRAFFIC, BEBAN, DAN PERINGATAN DINI PADA JEMBATAN DENGAN PEMANTAU BERBASIS ANDROID. Universitas Widyagama. Malang
- Sadid, Ahmad (2017). Prototipe Robot Pengangkut Barang Berbasis *Line Follower* Menggunakan Arduino Uno Dan *Load Cell* . Universitas Jember.
- Suri, Naili (2017). Implementasi Logika Fuzzy Untuk Simulasi Transportasi Otomatis Di Kebun Binatang Menggunakan Robot Line Follower . Universitas Islam Negeri Alauddin Makassar.
- Widiarto, Yosua (2018). Sistem Penggerak Robot Beroda *Vacuum Cleaner* Berbasis Mini *Computer Raspberry Pi*. Universitas Sam Ratulangi Manado.