

DAFTAR PUSTAKA

- Collins, David., dan Wyeth, Gordon. (2009). *Cerebellar Control of a Line Following Robot*. Diakses 12 Mei 2015, dari ITEE Australia | www.itee.uq.edu.au : <http://www.itee.uq.edu.au/~wyeth/Publications/acuracblm.pdf>
- Harmoko, Ahmad. 2011. *Rancang Bangun Robot Line Follower Dengan Kendali PID Berbasis Mikrokontroler ATmega8535*. Surakarta : Teknik Elektro, Iniversitas Muhammadiyah Surakarta.
- Hendrik, Billy. 2013. *Konsep Omnidirectional Pada Robot Beroda*. Jurnal Teknologi Informasi dan Pendidikan, vol. 6, No. 1.
- Kusumadewi, S. 2003. *Artificial Intelegence (Teknik dan Aplikasinya)*. Yogyakarta : Graha Ilmu.
- Ogata, Katsuhiko. 1995. *Teknik Kontrol Otomatik (Sistem Pengaturan) Jilid 1. (Penyunting Edi Laksono)*. Jakarta : Penerbit Erlangga
- Rijaal, Muhammad Syaiful. 2012. *Rancang Bangun Robot Line Follower Menggunakan Kontrol PID*. Jember : Teknik Komputer, Politeknik Negeri Jember.
- Sucipto, Putra Wisnu Agung. 2009. *Desain dan Implementasi Self Tuning PID Menggunakan Fuzzy Logic Pada Navigasi Line Follower Robot*. Jember : Teknik Elektro, Universitas Jember.
- Wiharto, Tri Cahyo. 2015. *Sistem Kendali Robot Badminton Menggunakan Bluetooth HC05 Berbasis Mikrokontroler*. Jember : Teknik Komputer, Politeknik Negeri Jember.