

## DAFTAR PUSTAKA

- Faisal, M., Hedjar, R., Sulaiman, M.A., dan Al-Mutib, K, 2013, Fuzzy Logic Navigation and Obstacle Avoidance by a Mobile Robot in an Unknown Dynamic Environment, *International Journal of Advanced Robotic System* Vol.10 Page. 37.
- Fathurahman, F. 2011. Perancangan dan Implementasi Logika Fuzzy pada Mikrokontroler ATmega16 untuk Robot Penghindar Halangan. *Skripsi*, Fakultas Matematika dan Ilmu Pengetahuan Alam. Institut Pertanian Bogor. Bogor.
- Ge, F.S dan Lewis, F.L, 2006, *Autonomous Mobile Robot: Sensing, Control, Decision Making and Applications*, CRC Press Taylor & Francis Group, Manchester.
- Hamdani, D.R., 2009, Kendali Kecepatan Robot Beroda Menggunakan Fuzzy Logic Berbasis Mikrokontroler AVR ATMEGA8535. *Skripsi*. Fakultas Teknologi Industri, Universitas Mercu Buana, Jakarta.
- Hilman, F., Setiawan, B.D., dan Wihandika, R.C., 2018, Optimasi Fungsi Keanggotaan Fuzzy Mamdani menggunakan Algoritme Genetika untuk Penentuan Kesesuaian Lahan Tanam Tembakau, *Jurnal Pengembangan Teknologi Informasi dan Ilmu Komputer*, Vol.2 No.3,968-977.
- Laumond, J.P. 1998. *Robot Motion Planning and Control*. Springer, New York.
- Naba, A., 2009. *Belajar Cepat dan Mudah Fuzzy Logic Menggunakan MATLAB*. Penerbit Andi. Yogyakarta.
- Omrane, H., Masmoudi, M.S., dan Masmoudi, M., 2016, Fuzzy Logic Based Control for Autonomous Mobile Robot Navigation, *Sifax: Computational Intelligence and Neuroscience*, Vol. 2016.
- Pratama, G.N.P., Dharmawan, A., dan Atmaji, C., 2014, Implementasi Kendali Logika Fuzzy pada Robot Line Follower, *International Journal of Electronics and Instrumentation System*, Vol.4, No.1 pp. 45-56.
- Primahayu, A.H., 2015, Aplikasi Logika Fuzzy Metode Mamdani dalam Pengambilan Keputusan Penentuan Jumlah Produksi, *Kaunia*, Vol. XI No.2:91-99.
- Rahman, M., dan Aprilianto, H., 2016, Penerapan Metode Fuzzy pada Robot Beroda Menggunakan Omni-Directional Wheels, *JUTISI*, Vol. 5, No. 2: 1022 – 1172.

- Santoso, J., 1996, Rancang Bangun Robot Mobil Pencari Target dan Penghindar Rintangan Menggunakan Kendali Logika Fuzzy, *Skripsi*, Fakultas Teknik, Universitas Diponegoro, Semarang.
- Santoso, H. 2015. Cara Kerja Sensor Ultrasonik, Rangkaian dan Aplikasinya. [www.elangsakti.com](http://www.elangsakti.com). diakses tanggal 10 April 2018.
- Sivanandam, S.N., Sumathi, S., dan Deepa S.N., 2007, *Indtroduction to Fuzzy Logic using MATLAB*, Springer-Verlag. Berlin.
- Kusumadewi, S. 2002. *Analisis Desain dan Sistem Fuzzy Menggunakan Toolbox Matlab*, Graha Ilmu, Yogyakarta.
- Thiang, Julistiono, I.K., dan Widjadja, H., 2000, Robot Mobil Dengan Kendali Logika Fuzzy, *SITIA: Seminar of Intelligent Technology and Its Applications*, Surabaya.
- Warasih, L., 2008, Rancang Bangun Mobile Robot dengan Sensor Kamera Menggunakan Sistem Kendali Fuzzy, *Skripsi*, Fakultas Teknik, Universitas Indonesia, Jakarta.