

DAFTAR PUSTAKA

- [1] Iryansyah, Mochamad Luthfi 2008. Rancang Bangun Robot Penampung Sampah. Universitas Mercu Buana. Jakarta.
- [2] Syahid, Mochammad Muqorrobin 2014. Rancang Bangun Pengendalian Robot Beroda Berbasis Arduino Menggunakan Komunikasi Wireless Politeknik Negeri Semarang. Semarang.
- [3] Soebhakti, H. (2007). "*Line Tracking Robot Using AVR Microcontroller*". http://riwaldi_pudja.staff.gunadarma.ac.id/Downloads/files/34432/line-tracker-robot-avr-c.pdf. Diakses tanggal 12 November 2015, jam 20.00 WIB.
- [4] Pitowarnno, Endra. 2006. *Robotika: Desain, Kontrol, dan kecerdasan Buatan*. Andi offset: Yogyakarta.
- [5] [http://www.teorikomputer.com/2017/03/pengertian-fungsi-kelebihan-dan-kelemahan-jaringan Ad Hoc 25.html](http://www.teorikomputer.com/2017/03/pengertian-fungsi-kelebihan-dan-kelemahan-jaringan-Ad-Hoc-25.html). Diakses tanggal 27 April 2018, jam 20.00 WIB.
- [6] STMicroelectronic. 2000. L298-Dual *Full-Bridge Driver*. <http://www.st.com/web/en/resource/technical/document/datasheet/CD00000240.pdf>. Diakses pada tanggal 30 Agustus 2015, jam 18.44 WIB.
- [7] Rahmansyah Febri M. 2014. Prototipe Robot Line Follower Pengantar Makanan Berbasis Mikrokontroler ATmega32 Menggunakan Algoritma Fuzzy. <http://repository.usu.ac.id/bitstream/123456789/42918/7/Cover.pdf>, diakses pada tanggal 18 Maret 2018, jam 14.43 wib.
- [8] Jacob Fraden, *Handbook of Modern Sensor*, Springer 1996.
- [9] ESP8266EX Datasheet
http://www.esp8266.com/wiki/lib/exe/fetch.php?media=0a-esp8266_datasheet_en_v4.3.pdf , diakses pada tanggal 15 septeber 2016, pukul 20.00 WIB.

[10] <http://www.arduino.cc/en/Main/arduinoBoardUno>. Diakses tanggal 8 April 2018, pukul 15.45.

[11] Pitowarno, E. 2006. *Robotika, Desain, Kontrol, dan Kecerdasan Buatan*. Penerbit Andi: Yogyakarta.

