

DAFTAR PUSTAKA

- [1]. Wibowo, Nandika. 2015. “Kontrol Kestabilan Gerak Robot *Line Follower* Dengan Accelerometer Dan Gyroscope Menggunakan Metode Logika Fuzzy”. Bandung. Telkom University
- [2]. Retno Yuliasih, Eggy. 2012. “Aplikasi PLC Pada Tangan Robot Pemisah Benda Logam Dan Non Logam Berbasis *Human Machine Interface*”. Jakarta. Universitas Negeri Jakarta
- [3]. Sensor *Infrared Proximity* Sharp GP2Y0A21YK
<https://www.sparkfun.com/products/242> diakses terakhir tanggal 21 mei 2016
- [4]. Arifin, Jaenal. “Model Timbangan Digital Menggunakan *Load Cell* Berbasis Mikrokontroler AT89S51”. Semarang. Universitas Diponegoro.
- [5]. *Datasheet* HX711
https://cdn.sparkfun.com/datasheets/Sensors/ForceFlex/hx711_english.pdf diakses terakhir tanggal 17 juni 2017
- [6]. Wibowo, Nandika. 2015. “Kontrol Kestabilan Gerak Robot *Line Follower* Dengan Accelerometer Dan Gyroscope Menggunakan Metode Logika Fuzzy”. Bandung. Telkom University
- [7]. Wibowo, Nandika. 2015. “Kontrol Kestabilan Gerak Robot *Line Follower* Dengan Accelerometer Dan Gyroscope Menggunakan Metode Logika Fuzzy”. Bandung. Telkom University
- [8]. *Datasheet* Arduino Uno R3
<http://www.arduino.cc/en/Main/ArduinoBoardUno> diakses terakhir tanggal 4 Oktober 2015
- [9]. *Datasheet* 2A Motor *Shield* Arduino
<https://www.dfrobot.com/product-69.html> diakses terakhir tanggal 4 juni 2017
- [10]. Nurba, Hardy Purnama. 2015. Desain dan Implementasi Kendali PID Adaptif pada kecepatan Motor DC. Tugas Akhir. Bandung : Jurusan Teknik Elektro, Universitas Telkom