

DAFTAR PUSTAKA

- [1] David, “Kendali Logika Fuzzy Pada Robot Line Follower,” vol. III, no. 1, pp. 15-16, 2016.
- [2] D. Elnur, Perancangan Sensor Vision untuk Pengenalan Garis Warna dan Artificial Landmark di Lantai untuk Navigasi AGV (Augmented Guided Vehicle), Bandung: Telkom University, 2019.
- [3] H. Mulyawan, M. Z. Samsono dan Setiawardhana, “Identifikasi dan Tracking Objek Berbasis Image Processing Secara Real Time”.
- [4] Sutikno, A. Wibowo, Kushartantya dan H. A. Wibawa, “Penerapan Aturan IF-THEN Untuk Menangani Ketidakpastian Perubahan Lingkungan Pada Vehicle Robot Lego,” vol. III, no. 6, pp. 21-24.
- [5] R. Siegwart, I. R. Nourbakhsh dan D. Scaramuzza, Introduction to Autonomous Mobile Robots, London : MIT Press, 2004.
- [6] R. Kusumanto, A. N. Tomponu dan W. S. Pambudi, “Klasifikasi Warna Menggunakan Pengolahan Model Warna HSV,” pp. 83-87, 2011.
- [7] W. S. Pambudi, “Rancang Bangun 3 Wheels Omni-Directional Mobile Robot Menggunakan Sensor Position Sensitive Device (PSD) Serta Sensor Vision Dengan Metode Kendali Fuzzy Logic Controller (FLC) Untuk Menghindari Halangan,” 2011.
- [8] S. D. Maniswari, S. M. P. Angga Rusdinar dan S. M. Bedy Purnama, “Smart Traffic Light Menggunakan Image Processing Dan Metode Fuzzy Logic,” *e-Proceeding of Engineering* , p. 2166, 2015.
- [9] R. Passarella, K. Exaudi dan S. Fatimah, “Perancangan Sistem Navigasi Robot Kapal Katamaran Untuk Menghindari Rintangan Menggunakan Logika Fuzzy,” *Jurnal Nasional Teknik Elektro* , 2018.

- [10] R. Kusumanto, W. S. Pambudi dan A. N. Tompunu, “Aplikasi Sensor Vision Untuk Deteksi MultiFace dan Menghitung Jumlah Orang,” 2012.
- [11] I. N. K. Wardana, I. G. A. M. Sunaya dan K. A. Yasa, “Laptop-Based Robot Sebagai Pramusaji Restoran Dengan Menerapkan Metode Pengolahan Citra dan Kontrol Fuzzy,” *Proceedings Seminar Nasional Teknik Elektro (FORTEI 2016)*, 2016.
- [12] M. Cao dan E. Hall, “Fuzzy Logic Control for an Automated Guided Vehicle,” 2016.
- [13] S. Kusumadewi dan H. Purnomo, *Aplikasi Logika Fuzzy untuk Pendukung Keputusan*, Graha Ilmu Yogyakarta, 2004.
- [14] S. Kuswadi, *Kendali Cerdas Teori dan Aplikasi Praktisnya*, Yogyakarta: Penerbit Andi, 2007.
- [15] A. S. Taufik, “Sistem Navigasi Waypoint pada Autonomous Guided Vehicle,” vol. 1, no. 1, 2013.
- [16] H. Wicaksono, “Analisa Performasi dan Robustness Beberapa Metode Tuning Kontroller PID pada Motor DC,” *Jurnal Teknik Elektro*, vol. 4, no. 2, 2004.
- [17] L. B. Prianggodo dan R. N. Rohmah, “Rancang Bangun Robot Beroda dengan Object Tracking Sebagai Dasar Pengendalian Gerakan Robot,” *Jurnal PROtek*, vol. 3, no. 1, p. 74, September 2016.