

DAFTAR PUSTAKA

- ADHA, R. M. (2018). *PERANCANGAN DAN IMPLEMENTASI KONTROL PID PADA ROBOT PENYAPU LANTAI* (Doctoral dissertation, Universitas Islam Sultan Agung).
- Asmak, S. Y. (2015). *TA: Analisa Perbandingan Metode Fuzzy Logic Control dan Metode Virtual Force Field (VFF) Untuk Dynamic Obstacle Avoidance* (Doctoral dissertation, Stikom Surabaya).
- Crisnapati, P. N. (2015). Perancangan Sistem Kendali Jarak Jauh Lego Nxt Robo Laptop Via Bluetooth. *Proceedings Konferensi Nasional Sistem dan Informatika (KNS&I)*.
- Lubis, Z. 2018. Metode Baru Robot Pengantar Menu Makanan Menggunakan Android dengan Kendali PID Berbasis Mikrokontroler. *JET (Journal of Electrical Technology)*, 3(2), 105-115
- Maurer, Aaron. 2021. *Smart Robotics With Lego Mindstorms Robot Inventor*. Birmingham : Packt Publishing Ltd.
- Pranoto, H., Sutisna, S. P., & Sutoyo, E. (2020). Rancang Bangun Sistem Penyapu pada Robot Pembersih Lantai. *MEKANIKA*, 1(2).
- Pratiwi, B., & Firdaus, A. (2021). Perakitan Robot Pembajak Sawah Menggunakan Lego Mindstorms 51515. *Jurnal Laporan Akhir Teknik Komputer*, 1(2), 1-9.
- Purwiyanti, S., Ali, I., & Setyawan, F. A. 2021. Rancang Bangun End-Effector Pada Robot Pemetik Buah Tomat Berbasis Raspberry Pi 3 Model B+. *Jurnal surya energy*, 5(1), 18-22.
- Wibawanto, W., & Ds, S. S. M. 2017. *Desain dan pemrograman multimedia pembelajaran interaktif*. Jember : Cerdas Ulet Kreatif Publisher

