

## DAFTAR PUSTAKA

- A. Tipler, P.(1998). *Fisika Untuk Sains Dan Teknik*. Jakarta: Erlangga.
- Ary Heryanto,M dan Adi P,W. (2008). *Pemograman Bahasa C untuk Mikrokontroler ATMEGA8535*. Yogyakarta; Andi.
- Borenstein, J and koren, Y.(1991)” *The Vector Field Histogram Fast Obstacle Avoidance For Mobile Robots*”. *Journal of Robotics and Automation*I.7,(3),278-288.
- Darmawan, B. Djonoputro. (1984). *Teori Ketidapastian Menggunakan Satuan SI*. Bandung; ITB.
- Firman. (2003). *Pemetaan Lingkungan dan Navigasi Robot Mobile Menggunakan Sensor Ultrasonik*.Skripsi pada Departemen Teknik Mesin FTI ITB Bandung; Tidak diterbitkan.
- H.M.Jogianto. (1993). *Konsep Dasar Pemograman Bahasa C*. Yogyakarta; Andi.
- Mabruri, Hafidz.(2007). *Perancangan Sistem Sensor Pendeteksi Jarak Menggunakan Inframerah dan Ultrasonik*. Tugas Akhir Jurusan Fisika FMIPA ITB Bandung; Tidak diterbitkan.
- Microkontroller. (2007).” Pengukur jarak Ultrasonik”. [online]. Tersedia : [http:// www.nusaku.com](http://www.nusaku.com)
- Multimotion,2002. “Ultrasonic Range Sensor”, <http://www.multimotion.com>
- Pasco. (2000). Motion and Force. ([http:// www.Pasco.com](http://www.Pasco.com))
- Setiawan, Iwan (2006). “*Simulasi Model Sensor Sonar Untuk Keperluan Sistem Navigasi Robot Mobile*”. *Jurnal tranmisi*, Vol. 11, No.1: 11-14.
- Sigit, Riyanto. (2007). *PING)) Ultrasonic Sensor Overview*. *Jurnal Politeknik Elektronika Negeri Surabaya, ITS; Dikti*.
- Sudjadi. (2005). *Teori dan Aplikasi Mirokontraler*.Yogyakrta; Graha Ilmu.
- Sutrisno. (1986). *Elektronika Teori dan Penerapannya*. Bandung; ITB Bandung
- Tim Dosen Fisika Dasar. (2005). *Petunjuk Praktikum Fisika Dasar*. Lab. Fisika Dasar FPMIPA UPI; Tidak diterbitkan.

Tim Digiware. (2007). *PING)))™ Ultrasonic Range Finder*. [online]. Tersedia :

[http:// www.digiware.com](http://www.digiware.com).

Wardhana Lingga. (2006). *Belajar Sendiri Mikrokontroler AVR Seri ATmega8535 Simulasi, Hardware, dan aplikasi*. Yogyakarta; Andi.