

DAFTAR PUSTAKA

- Afif, M. T., & Pratiwi, I. A. P. (2015). Analisis Perbandingan Baterai Lithium-Ion , Lithium-Polymer , Lead Acid Dan Nickel-Metal Hydride Pada Penggunaan Mobil Listrik - Review, *6*(2), 95–99.
- Andrianto, H., & Darmawan, A. (2016). *Arduino Belajar Cepat Dan Pemrograman*. Bandung: Informatika Bandung.
- Antou, S.W., Dkk., (2013). Manfaat Helm Dalam Mencegah Kematian Akibat Cedera Kepala Pada Kecelakaan Lalu Lintas
- Badan Standarisasi Nasional. Helm Pengendara Kendaraan Bermotor Roda Dua. Sni 1811-20007
- Chandra, E. A., Dkk., (2013). *Robot Line Follower (Line Tracking Robot)*.
- Hidayati, Q. (2012). Pengaturan Kecepatan Motor Dc Dengan Menggunakan Mikrokontroler Atmega 8535, 1–5.
- Ichsan, M. (2017). Prototipe Pengendali Pintu Dan Lampu Otomatis Dengan Voice Recognition Pada Rumah Pintar.
- Kontributor Wikipedia. *Helm*. <https://id.wikipedia.org/wiki/Helm>. Diakses Pada 28 Desember 2017.
- Kuo, B. C. (1999). *Teknik Kontrol Automatik*. Jakarta: Prehallindo.
- Kurniadi, A. S. (2017). Perancangan Tempat Penitipan Helm Otomatis Menggunakan Voice Recognition Berbasis Arduino.
- Ogata, K. (1994). *Teknik Kontrol Automatik (Sistem Pengaturan)*. Erlangga.
- Oktairawan, I., Dkk., (2013). *Pembuatan Sistem Otomasi Dispenser Menggunakan Mikrokontroler Arduino Mega 2560*.
- Sadewo, A. D. B., Widasari, E. R., & Muttaqin, A. (2017). Perancangan Pengendali Rumah Menggunakan Smartphone Android Dengan Konektivitas Bluetooth, *1*(5), 415–425.
- Sanjaya, M. (2016). *Panduan Praktis Membuat Robot Cerdas Menggunakan Arduino Dan Matlab*. Yogyakarta: Cv. Andi Offset.
- Tamam, B. (2017). Rancang Bangun Robot Line Follower Pemadam Api Memanfaatkan Flame Sensor Dan Bluetooth Berbasis Arduino.
- Tim Penyusun Buku Panduan Penyusunan Skripsi Dan Non Skripsi Ft-Unj,

(2015) Jakarta :Universitasnegeri Jakarta

Widodo, Y. J. H. (2017). Charger Baterai Li-Po 3 Sel Menggunakan Flyback Konverter Dengan Masukan 220 Vac.

Yanti, N., Dkk., (2015). Pembuatan Alat Ukur Kelajuan Angin Menggunakan Sensor *Optocoupler* Dengan Display PC.