

DAFTAR PUSTAKA

- Ahui Sitompul, I., Sianturi, L., Sihombing, F., Simanjuntak, J., & Hutauruk, S. (2022). Disain Dan Implementasi Sistem Penyortir Botol Minuman Otomatis Menggunakan Sensor Berbasis Arduino Uno. *Jurnal Visi Eksakta*, 3.
- Andika, J., & Salamah, K. S. (2018). Analisis Kinematik Pada Robot Hexapod. *Jurnal Teknologi Elektro*, 9, 1–2.
- Angko, N., & Mustaji. (2013). Pengembangan Bahan Ajar Dengan Model ADDIE Untuk Mata Pelajaran Matematika Kelas 5 SDS Mawar Sharon Surabaya. *Jurnal KWANGSAN*, 1.
- Bangun, P. (2010). Rancang Bangun Robot Search And Rescue (Sar) Dengan Mekanisme Hibrid Beroda Dan Berkaki Berbasis Mikrokontroler H8/3052F. *Universitas Indonesia*.
- Ben-Ari, M., & Mondada, F. (2017). *Elements of Robotics* (Vol. 1). Springer International Publishing.
- Budiman, J. S., Desvabrahma, R. L., Ayega, I. H., & Tamba, T. A. (2022). Sistem Penentuan Lokasi Objek Target Untuk Manipulator Lengan Robot Berbasis Sensor Penglihatan Biaya Rendah. *Jurnal Otomasi, Kontrol & Instrumentasi*, 14.
- Datasheet. (2022a). *Arduino Mega 2560*.
- Datasheet. (2022b). *Datasheet 5A 180KHz 36V Buck DC to DC Converter XL4015*. www.xlsemi.com
- Datasheet. (2022c). *MG996R High Torque Metal Gear Dual Ball Bearing Servo*.
- Handson Technology. (2018). *Handson Technology User Guide I2C Serial Interface 1602 LCD Module*. www.handsontec.com
- Hidayatullah, S. S. (2022). Desain Dan Implementasi Omni Vision Camera Sebagai Sistem Pendeteksi Objek Untuk Robot Sepak Bola Beroda Universitas Jambi. *Repository Universitas Jambi*.
- Honeywell. (2010). *3-Axis Digital Compass IC HMC5883L*. www.honeywell.com

- Jatmiko, W., Mursanto, P., Tawakal, I., Sakti, M., Hafidh, A. A., Budianto, E., Kurniawan, N., Ahfa, K., Danniswara, K., Anwar Ma'sum, M., Hermawan, I., & Jati, G. (2012). *Robotika: Teori dan Aplikasi*. Perpustakaan Nasional.
- Jiwo Pamrahayu, S. (2022). Desain Dan Implementasi Sistem Navigasi Pada Robot Search And Rescue (Sar) Rangkayo Pingai Universitas Jambi. *Repository Universitas Jambi*.
- Khamdi, N., Susantok, M., & Leopard, P. (2017). Pendeteksian Objek Bola Dengan Metode Color Filtering Hsv Pada Robot Soccer Humanoid. *Jurnal Nasional Teknik Elektro*, 6(2). <https://doi.org/10.20449/jnte.v6i2.398>
- Kurniawan, R., Winarno, T., & Nurcahyo, S. (2017). Implementasi Kontrol PID pada Object Tracking Robot Menggunakan Sensor Kamera PIXY CMUCAM5. *JURNAL ELKOLIND*.
- Kusumanto, R. D., & Tompunu, A. N. (2011). Pengolahan Citra Digital Untuk Mendeteksi Obyek Menggunakan Pengolahan Warna Model Normalisai RGB. In *Seminar Nasional Teknologi Informasi & Komunikasi Terapan*.
- Listianto, R. D., Sunardi, S., & Puriyanto, R. D. (2019). Monitoring Tegangan Baterai Lithium Polymer pada Robot Sepak Bola Beroda secara Nirkabel. *Buletin Ilmiah Sarjana Teknik Elektro*, 1(1), 1. <https://doi.org/10.12928/biste.v1i1.826>
- Moha, M. I., Poekoel, C., Eldad, M., Najoran, I., & Robot, R. F. (2019). Implementasi Kamera 360 Derajat Untuk Mendeteksi Objek Pada Robot Sepak Bola Beroda. *Jurnal Teknik Informatika*, 14(3).
- Nur Nazilah Chamim, A. (2010). Penggunaan Microcontroller Sebagai Pendeteksi Posisi Dengan Menggunakan Sinyal GSM. *Jurnal Informatika*, 4.
- Parallax. (2009). *PING Ultrasonic Distance Sensor*.
- Pashori, A., & Iswadi. (2014). Teknologi Robot. *Jurnal Fisika Terapan*, 1.
- Pixycam. (2017, December 11). *Pixy2 Schematic*. Forum Pixycam.
- Puspresnas. (2022). *Panduan Kontes Robot Indonesia (KRI) Tahun 2022*.
- Robotis. (2022a, December 5). *ROBOTIS e-Manual*. Emanual Robotis.
- Robotis. (2022b, December 7). *Robotis e-Manual Dynamixel AX-12*. Robotis.

Tri Jaka, A. H., & Agus Herlambang, B. (2018). Rancang Bangun Game Edukasi Pemilihan Gubernur Jateng Berbasis Android Dengan Model ADDIE. *TRANSFORMTIKA*, 16(1), 91–97.

Zak, M. (2015). Design, Construction and Control of Hexapod Walking Robot. *Excel @FIT*. <http://excel.fit.vutbr.cz>