

DAFTAR PUSTAKA

- Cook, G. (2011). *Mobile Robots: Navigation, Control and Remote Sensing*. Canada: John Willey & Sons.
- Dan Xiaong, J. X. (n.d.). *The Desain of an Intelligent Soccer - Playing Robot*. Industrial Robot.
- Dwi Agung Wardana, R. Dkk. (2021). Implementasi Sistem Kontrol pada Robot Penjaga Gawang Berbasis *Odometry* dan PID. *Alinier Jurnal*. Vol. 2, No. 1, Hal. 15-26.
- Dwi Rizqi Aljabar, Azhar., Rivai, Muhammad., & Suwito. (2018). Rancang Bangun Robot Omni untuk Mencari Sumber Gas Menggunakan Kontrol Logika Fuzzy Berbasis Mikrokontroler ARM STM-32. *Jurnal Teknik ITS*. Vol. 7, No. 1, Hal. 2337-3520.
- Firman, F. (2015, Juli 6). Membuat Robot *Line Follower* Menggunakan Arduino. Retrieved Desember 9, 2023, From Mamentronika: [Http://Mamentronika.Blogspot.com/](http://Mamentronika.Blogspot.com/)
- Hartono, R., & Jaenudin, A. K. (2017). Implementasi Sistem Navigasi Wall Following Masukan Sensor Ultrasonik Menggunakan Metode Tuning Kendali PID. *Telekontran*, 120.
- H. A. Herman and A. Chairunnas, "Model Robot Troli Object Follower Menggunakan Pixy Cmcucam5 Berbasis Arduino Uno 328P," *Komputasi J. Ilm. Ilmu Komput. dan Mat.*, vol. 16, no. 2, pp. 263–270, 2019, doi: 10.33751/komputasi.v16i2.1620.
- Jamal, Zaidir. (2015). Implementasi Kendali PID Penalaan Ziegler-Nichols Menggunakan Mikrokontroler. *Jurnal Informatika*, Vol. 15, No. 1, Hal. 81-88.
- Jiwo Pamrahayu, S. (2022). Desain dan Implementasi Sistem Navigasi Pada Robot Search and Rescue (SAR) Rangkayo Pingai Universitas Jambi. *Repository Universitas Jambi*.
- Kontes Robot Indonesia. (2023, Januari). Retrieved Desember 9, 2023, from <http://kontesrobotindonesia.id>
- Kusumanto, R. D., & Tompunu, A. N. (2011). Pengolahan Citra Digital Untuk Mendeteksi Obyek Menggunakan Pengolahan Warna Model Normalisasi RGB. In *Seminar Nasional Teknologi Informasi & Komunikasi Terapan*.

- K, Ogata. (2010). *Modern Control Engineering*, Fifth ed. New Jersey: Prentice Hall.
- Maricar, A. (2019). Analisa Perbandingan Nilai Akurasi Moving Average Dan Exponential Smoothing Untuk Sistem Peramalan Pendapatan Pada Perusahaan Xyz. *Jurnal Sistem Dan Informatika*, 36 – 45.
- Moha, M. I., Poekoel, C., Eldad, M., Najooan, I., & Robot, R. F. (2019). Implementasi Kamera 360 Derajat Untuk Mendeteksi Objek Pada Robot Sepak Bola Beroda. *Jurnal Teknik Informatika*, 14(3).
- Prastyawan, & Afif Wahyu. (2017). Kendali Pergerakan Robot Sepak Bola Dengan PID (Proporsional Integral Derivatif) Kontrol. *Institut Bisnis dan Informatika Stikom Surabaya*.
- R. Munir, Diktat Kuliah IF2211, Strategi Algoritma, Program Studi Teknik Informatika, STEI, ITB, 2009.
- Rendyansyah, Miraswan, K. J., Prasetyo, A. P., Exaudi, K., Sudrajat, B., & Sempurna, A. W. (2019). Sistem Navigasi Robot Hexapod Menggunakan. *Elkha*, 33 - 38.
- Riansyah, R. (2020). Garbage Robot (G-Bot) Menggunakan Environment Mapping. *Palembang: Politeknik Negeri Sriwijaya*.
- Sihombing, H., Setiawan, E., & Rizqika Akbar, S. (2022). Sistem Kendali Robot Beroda Wall-Follower pada Tembok Lurus dan Berbelok Menggunakan Metode PID. *Jurnal Pengembangan Teknologi Informasi dan Ilmu Komputer*. Vol. 6, No. 11, Hal. 5129-5138.
- Setiawan, Rudi., Himawan Triharminto, Hendri., & Fahrurozi, Muhammad. (2021). Gestur Control Menggunakan IMU MPU6050 Metode Kalman Filter Sebagai Kendali Quadcopter. *Prosiding Seminar Nasional Sains Teknologi dan Inovasi Indonesia*. Vol. 3, Hal. 411-422.
- Stevano Frima Yudha, Putra., & Abdullah Sani, Ridwan. 2017. Implementasi Sensor Ultrasonik HC-SR04 Sebagai Sensor Parkir Mobil Berbasis Arduino. *Jurnal Einstein*. Vol. 5, No. 3, Hal. 19-26.
- Sujono., & Yusak Nur Machmudi, Mochamad, 2023. Penghitung Bibit Ikan Lele Otomatis Menggunakan Sensor E18-D80NK Berbasis Arduino Uno. *Exact Papers in Compilation*. Vol. 5, No. 2. Hal. 37-41.
- Syarif Hidayatullah, Sunan., Fuady, S., Riduas Hais, Y., & Edi. (2022). Perancangan Omni Vision Camera sebagai Sistem Pendeteksi Objek Untuk

Robot Sepak Bola. *Jambura Journal of Electrical and Electronics Engineering*. Vol. 4, No. 2, Hal. 229-235.

Taufikurrahman, M., & Aprilianto, H. (2017). Penerapan Sistem Navigasi Sensor Kompas Pada. *Jutisi*, 1579 – 1588.

Wibowo, I. K., & Priambudi, R. A. (2018). Penentuan Posisi Menggunakan Odometry Omniwheel. *The Indonesian Symposium on Robot Soccer Competition*, 1-3.

Zahidarrifqi, Mhd., Saputra, Oki., Riduas Hais, Yosi. (2023). Pengaturan Posisi Sudut Motor DC menggunakan Proporsional Integral (PI) Control untuk Kicker Robot Sepak Bola Beroda. *Jurnal Engineering*. Vol. 5, No. 1. Hal. 65-75.