

DAFTAR PUSTAKA

- Aditya, M.R.V., Husni, N.L., Pratama, D.A., dan Handayani. (2020), "Penerapan Sistem Pengolahan Citra Digital Pendeteksi Warna Robot", *Jurnal Teknik*, Vol. 14, No. 2, hal. 185-191.
- Agus, Siswanto. 2018. "Implementasi Logika *Fuzzy* Pada Robot Beroda Untuk Menentukan Arah Jalan Keluar Dari Suatu Ruangan". *Jurnal Processor*. Vol. 13, No. 2
- Daffa, Muhammad Al Tumaga, dkk. 2022. "Sistem Kendali Pada Pergerakan Posisi Humanoid Robot Beroda Menggunakan PID". *Jurnal. Jurusan Teknik Elektro, Fakultas Teknik Universitas Sriwijaya*
- Dewantoro, Gunawan, Deddy Susilo, and Prabata Pideksa Adi. 2017. "Implementasi Pengendali Logika Fuzzy pada Navigasi Robot Penjejak Dinding." *Maj. Ilm. Teknologi Elektro*, Vol. 16, No. 2.
- Dharta, Rendy, Nugraha. 2016. "Rancang Bangun *Mobile Robot* Pengikut Objek Berdasarkan Warna dan Bentuk Menggunakan *Template Matching* Berbasis Mini PC". Tugas Akhir, Jurusan Sistem Komputer, Univesitas Andalas.
- Dyas, Restu Palupi, dkk. 2020. "*Object Following Robot* Berbasis Pembacaan Jarak Menggunakan Metode *PID Controller*". Program Studi Teknik Komputer: Universitas Brawijaya.
- Fadhil, M. N., Yuwono, S., & Rusdinar, A. (2019). "Kontrol Pergerakan Robot Menggunakan Fuzzy-pid Berbasis Line Follower Dan Image Processing". *eProceedings of Engineering*, Universitas Telkom.
- Fahrizal, Afriadi Dwi. 2016. "Desain dan Implementasi Kontro PID Pada Robot Wall Robot". Skripsi. Program Studi Fisika: Universitas Islam Negri Syarif Hidayatullah.

- Fitria, Sulung Syahriyar, dkk. (2021). "Implementasi Kontrol Proporsional Integral Derivative Pada Robot Pengambil Gambar Vlog". Fakultas Teknik Elektro Dan Teknik Informasi: ITATS, Surabaya.
- Hasanah, Nurul. 2018. "Vision Based Robot Following Control Menggunakan Aplikasi Kecerdasaan Artifisial." In *Electro National Conference (ENACO) Politeknik Negeri Sriwijaya*, vol. 1, no. 1.
- Jeffrey, S. Waller. 2019. "*Raspberry Pi 3 Model B For Beginners*". *Independently Published*.
- Khumaidi, Agus, Projek Priyonggo, Adam Kusumah, M. Basuki Rahmat, and Joko Endrasmono. "Sistem Tracking Posisi Kamera Menggunakan Pengolahan Citra Untuk Pemusatan Posisi Pengambilan Video di Automation Academy." *Jurnal Teknik Elektro dan Komputer TRIAC* 9, no. 2 (2022): 102-106.
- Labib, Radimas Putra Muhammad Davi Labib. 2016. "Perancangan Robot Troli Pengikut Manusia Otomatis Dengan Metode Kendali PID (*Proportional Integral Derivative*)". PhD diss., Institut Teknologi Nasional Malang.
- Lesmana, C., Lim, R., & Santoso, L. W. (2019). "Implementasi Face Recognition menggunakan Raspberry pi untuk akses Ruang Pribadi". *Jurnal Infra program studi teknik informatika: Universitas Kristen Petra*, 7(1), 63-66.
- Mahandi, Yogi Dwi. 2021. "Deteksi Objek Untuk Robot Bergerak Menggunakan Kamera Omnidirectional Berbasis Fitur Warna". *TEKNO: Jurnal Teknologi Elektro dan Kejuruan*.
- Ogata, K. 2010. "*Modern Control Engineering (5th Edition ed.)*". New Jersey, United States of America: Prentice Hall
- Pathak, A.R., Pandey, M., dan Rautaray, S. (2018), "Application of Deep Learning for Object Detection", *International Conference on Computational Intelligence and Data Science (ICCIDS)*, Vol. 132, hal. 1706-1717.
- Prakoso, Y. 2017. "Desain dan Implementasi Pengukuran Posisi Bola Menggunakan Kamera 360 Derajat Pada Robot Sepak Bola". Tugas Akhir

Jurusan Teknik Elektro: Doctoral dissertation, Institut Teknologi Sepuluh Nopember.

Pulungan, A.B., Nafis, Z., Anwar, M., Hastuti, Hamdani, dan Myori, D.E. (2021),
“Object Detection With A Webcam Using The Python Program

Language”, *Journal of Applied Engineering and Technological Science*, Vol. 2, No. 2, hal. 103-111.

Rendy, Dharta Nugraha. 2016. "Rancang Bangun Mobile Robot Pengikut Objek berdasarkan Warna dan Bentuk Menggunakan *Template Matching* Berbasis Mini PC." PhD diss., Universitas Andalas.

Satria, P, K. 2018. “Implementasi Sistem Navigasi Pada Robot Menggunakan Kontrol PID-Fuzzy Logic Sebagai Mode Hybrid”. Tugas Akhir, Jurusan Sistem Komputer, Universitas Brawijaya.

Sharma, A. K., Pandey, A., Khan, M. A., Tripathi, A., Saxena, A., & Yadav, P. K. (2021, March). *Human Following Robot*. In *2021 International Conference on Advance Computing and Innovative Technologies in Engineering (ICACITE)* (pp. 440-446). IEEE.

Sighn, P. 2013. “*Design of Tuning Methods of PID Controller Using Fuzzy Logic*”. *International Journal of Emerging trends in Engineering and Development*, 5(3), 239-248.

Sunarto, Evaristus Chandler, and Bektı Yulianti.2018. "Rancang Bangun Prototipe Alat Angkut Helikopter Berbasis Arduino." *TESLA: Jurnal Teknik Elektro* Vol. 20, no. 2, Hal: 157-165.

Triatmojo, Fitrah, and Budi Sugandi. 2018. "Robot Pengikut Posisi dengan Menggunakan Filter Warna HSV." *Jurnal Integrasi* 10, no. 2: hal. 59-63.

Zulaikha, Z., Wibawa, I. P. D., & Ekaputri, C. (2017). “Sistem Pengendali Gerak Robot Berbasis Pengikut Dinding Dan Pengikut Garis”. *eProceedings of Engineering*, Universitas Telkom