

DAFTAR PUSTAKA

www.itk.ac.id

Albion Chastity., Muhammad Rivai. 2015. Implementasi Kamera Termal pada Pemadam Api Otomatis. Institut Teknologi Sepuluh Nopember (ITS).

Afrizal Septiano Arisandi1., Joko Subur., Suryadhi., 2020. Rancang Bangun Robot Lengan Pemindah Barang 3 DOF Menggunakan Metode Invers Kinematics Berbasis Android. Universitas Hang tuah.

Amin A. Mohammed., Ahmed Eltayeb. 2018. Dynamics and Control of a Two-link Manipulator using PID and Sliding Mode Control. King Fahd University of Petroleum & Minerals (KFUPM). Saudi Arabia.

Andri N. Roslidar. Aulia R. 2017. Rancang Bangun Robot Self Balancing Mikrokontroler Atmega328P Dengan Kendali PID. Universitas Syiah Kuala : Aceh.

Daniel Sutopo Pamungkas., Muhammad Ali Hasan Khatami Sinaga,. Invers Kinematik Robot arm 4 DOF Menggunakan Sensor Leap Motion. Politeknik Negeri Batam. Batam.

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.

G. H. Cohen., G. A. Coon. 1953. Theoretical Consideration of Retarded Control. *Trans. ASME*, 75, pp.827-834, 1953.

Edha, H., Sitorus ,S.H., Ristian, U. 2020. Penerapan Metode Tranformasi Ruang Warna Hue Saturation Intensity (HSI) untuk Mendeteksi Kematangan Buah Mangga Harum Manis. Universitas Tanjungpura.

Kuswadi, S., 2007, Kendali Cerdas, Teori dan Aplikasi Praktisnya, Andi, Yogyakarta. www.itk.ac.id

Mohammad Wasil. 2015. Kontrol Ultrasonic rangefinder dan Pergerakan Robot Pemadam Api Menggunakan Fuzzy Logic. Universitas Trunojoyo : Madura.

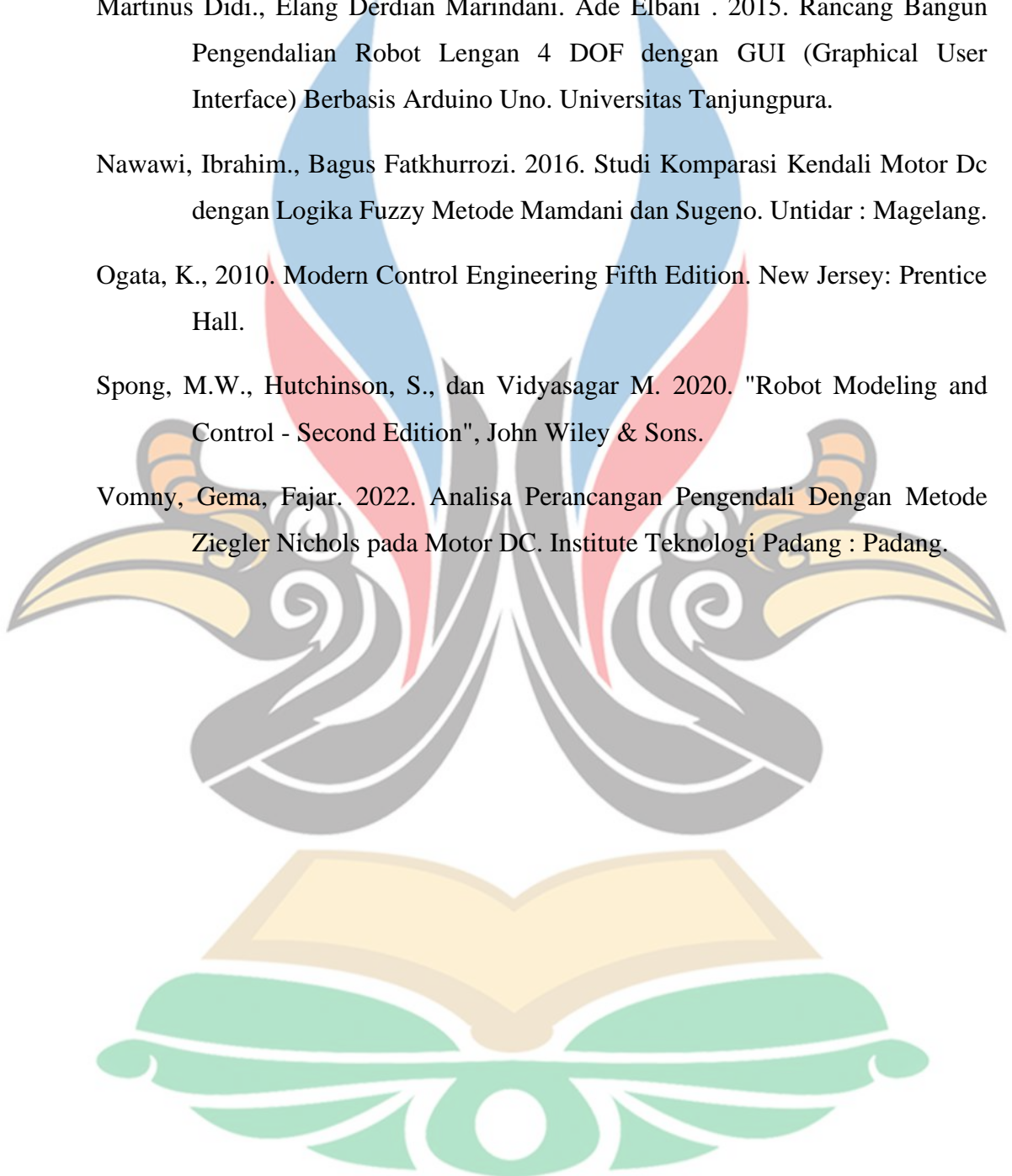
Martinus Didi., Elang Derdian Marindani. Ade Elbani . 2015. Rancang Bangun Pengendalian Robot Lengan 4 DOF dengan GUI (Graphical User Interface) Berbasis Arduino Uno. Universitas Tanjungpura.

Nawawi, Ibrahim., Bagus Fatkhurrozi. 2016. Studi Komparasi Kendali Motor Dc dengan Logika Fuzzy Metode Mamdani dan Sugeno. Untidar : Magelang.

Ogata, K., 2010. Modern Control Engineering Fifth Edition. New Jersey: Prentice Hall.

Spong, M.W., Hutchinson, S., dan Vidyasagar M. 2020. "Robot Modeling and Control - Second Edition", John Wiley & Sons.

Vomny, Gema, Fajar. 2022. Analisa Perancangan Pengendali Dengan Metode Ziegler Nichols pada Motor DC. Institute Teknologi Padang : Padang.



www.itk.ac.id