

## DAFTAR PUSTAKA

1. Siswaja, Hendy Djaya. (2008). "*Prinsip Kerja dan Klasifikasi Robot*". Sekolah Tinggi Manajemen Informatika dan Komputer LIKMI. [https://jurnal.likmi.ac.id/Jurnal/11\\_2008/Prinsip\\_Kerja\\_hendy\\_.pdf](https://jurnal.likmi.ac.id/Jurnal/11_2008/Prinsip_Kerja_hendy_.pdf). Diakses pada 10 Agustus 2020
2. "*Modul Pembelajaran Pengolahan Citra Biomedik*". (2017). <https://repository.nusamandiri.ac.id/index.php/unduh/item/225156/Modul-Pembelajaran-Pengolahan-Citra-Biomedik.pdf>. Diakses pada 20 Juni 2020. Pukul 14.34.
3. "*Mengenal Sejarah dan Jenis - Jenis Kecerdasan Buatan*". (2020). <https://qwords.com/blog/kecerdasan-buatan/>. Diakses pada 26 Juni 2020. Pukul 10.34
4. "*Mengenal Arduino Mega2560*". (2014) . <https://henduino.github.io/library/papan/mengenal-arduino-mega2560/#mengenal-arduino-mega2560>. Diakses pada 25 Juni 2020. Pukul 19.54.
5. Didi, Martinus, Dkk. (2016). *Rancang Bangun Pengendalian Robot Lengan 4 DOF dengan GUI (Graphical User Interface) Berbasis Arduino Uno*. <https://media.neliti.com/media/publications/211308-rancang-bangun-pengendalian-robot-lengan.pdf>. Diakses 20 Juni 2020. Pukul 20.00.
6. Denis, P., & Hadriansa. (2018). *Pengenalan Citra Robot Blue Human G8*. Teknik Informatika STMIK PPKIA Tarakanita Rahmawati <https://media.neliti.com/media/publications/268961-pengenalan-citra-bola-robot-bluehuman-g8-82e5abb3.pdf>. Diakses pada 08 Mei 2020. Pukul 12.24.
7. Chaidir, Ali Rizal, Dkk. (2020). *Pengendalian Mobile Robot Non-Holonomic Berdasarkan Gestur Jari Menggunakan Template Matching*. Teknik Elektro Universitas Jember. [https://www.researchgate.net/publication/341302350\\_Pengendalian\\_Mobile\\_Robot\\_Non-Holonomic\\_Berdasarkan\\_Gestur\\_Jari\\_Menggunakan\\_Template\\_Matching](https://www.researchgate.net/publication/341302350_Pengendalian_Mobile_Robot_Non-Holonomic_Berdasarkan_Gestur_Jari_Menggunakan_Template_Matching). Diakses Pada 09 Agustus 2020. Pukul 21.34