

## DAFTAR PUSTAKA

1. Yanti, N., & Nur, T. (2017). Aplikasi Jaringan Syaraf Tiruan Pada Sistem Kontrol Robot *Line Follower* Dengan Algoritma *Backpropagation Artificial Neural Network Application in Line Follower Robot With Backpropagation Algorithm*, 0–6.
2. Astawa, N. L. P. N. S. P., & Permana, P. T. H. (2020). Media Pembelajaran dengan Kecerdasan Buatan dalam Pembelajaran Bahasa Inggris Generasi-Z. *Jurnal Sains Sosio Humaniora*, 4(2), 756–767. <https://doi.org/10.22437/jssh.v4i2.11540>
3. Prianggodo, L. B. (2016). Perancangan *Object Tracking Robot* Berbasis *Image Processing* Menggunakan *Raspberry Pi*. *Laporan Tugas Akhir Teknik Elektronika*.
4. Iii, B. A. B. (2003). Robotika. <http://e-journal.uajy.ac.id/7244/4/3TF03686.pdf>, (2010), 15–48.
5. Indrawan, G., Studi, P., Elektro, T., Pasca, P., Bidang, S., Teknik, I., & Indonesia, U. (2008). Perancangan Dan Implementasi Kecerdasan-Buatan Robot Pencari Jalur Berbasis Mikrokontroler Basic Stamp Perancangan Dan Implementasi Kecerdasan-Buatan Robot Pencari Jalur Berbasis Mikrokontroler Basic Stamp.
6. Dewi, A. O. P. (2020). Kecerdasan Buatan sebagai Konsep Baru pada Perpustakaan. *Anuva*, 4(4), 453–460.
7. Mulyawan, H., Samsono, M. Z. H., & Setiawardhana. (2011). Identifikasi Dan Tracking Objek Berbasis Image, 1–5.
8. Yulmaini. (2013). Penggunaan Metode Fuzzy Inference system (FIS) MAMdani Dalam Pemilihan Peminatan Mahasiswa Untuk Tugas Akhir. *Jurnal Informatika Darmajaya*, 13(1), 63–70.
9. Ridarmin, R., Fauzansyah, F., Elisawati, E., & Prasetyo, E. (2019). Prototype Robot Line Follower Arduino Uno Menggunakan 4 Sensor Tcrt5000. *INFORMATIKA*, 11(2), 17. <https://doi.org/10.36723/juri.v11i2.183>
10. DESAIN DAN PEMBUATAN TRACKER SYSTEM SATU SUMBU PANEL SURYA SKRIPSI Oleh : MAYANG FAUNI. (2019).
11. Sanofel, F. (2019). Perancangan Konfigurasi Sistem Robot Line Follower Pemantau Kondisi Jalan. *EPIC: Journal of Electrical Power*,

*Instrumentation and Control*, 2(2), 1–10.  
<https://doi.org/10.32493/epic.v2i2.2964>

12. Sunarto, E. C., & Yulianti, B. (2019). Rancang Bangun Prototipe Alat Angkut Helikompter Berbasis Arduino. *TESLA: Jurnal Teknik Elektro*, 20(2), 157. <https://doi.org/10.24912/tesla.v20i2.2992>
13. Fisika, D., Sains, F., & Diponegoro, U. (2016). Membedakan Benda Berdasarkan Warna Dan Bentuk, 5(4), 157–162.
14. Hakim, R. N., Hartaman, A., Rangkuti, S., Terapan, F. I., Telkom, U., Pi, R., & Tracking, F. (2021). Rancang Bangun Slider Kamera Berbasis Android, 7(2), 233–245.
15. Latifa, U., & Saputro, J. S. (2018). Perancangan Robot Arm Gripper Berbasis Arduino Uno Menggunakan Antarmuka Labview. *Barometer*, 3(2), 138–141.
16. Joko, Y., Widodo, H., Elektro, J. T., Sains, F., Teknologi, D. A. N., & Dharma, U. S. (2017). Tugas Akhir Charger Baterai Li-Po 3 Sel Menggunakan Flyback Konverter Dengan Masukan 220 Vac Final Project Charger Battery Li-Po 3 Cell Using Flyback Converter With 220 Vac Input.