

DAFTAR PUSTAKA

- [1] Mirnawati Dewi and Defilia Anogra Riani, “Keberadaan Tungau Debu Rumah (TDR) di Permukiman Manusia,” *J. Rumpun Ilmu Kesehat.*, vol. 4, no. 2, pp. 13–17, 2024, doi: 10.55606/jrik.v4i2.4044.
- [2] A. Hidayat, “Dampak Polusi Udara Pada Kesehatan Jantung,” *Univ. Medan Area*, no. November, pp. 1–12, 2019.
- [3] A. U. Abidin, N. Henita, S. Rahmawati, and F. B. Maziya, “Analisis Risiko Kesehatan Paparan Debu Terhadap Fungsi Paru Pada Pekerja Di Home Industry C-Max,” *J. Sains & Teknologi Lingkung.*, vol. 13, no. 1, pp. 34–39, 2021, doi: 10.20885/jstl.vol13.iss1.art3.
- [4] Agus Sulaksono, Hadir Hudiyanto, and J. Nursyamsi, “Perancangan Pengembangan Produk Sapu Rumah Tangga Menggunakan Metode Qfd,” *J. Akunt. dan Manaj. Bisnis*, vol. 3, no. 1, pp. 01–12, 2023, doi: 10.56127/jaman.v3i1.616.
- [5] N. L. K. I. Anggasemara, I. M. A. D. Suarjaya, and I. P. A. Bayupati, “Rancang Bangun Penyedot Debu Berbasis Internet of Things,” *Walisongo J. Inf. Technol.*, vol. 5, no. 1, pp. 1–14, 2023, doi: 10.21580/wjit.2023.5.1.16123.
- [6] Z. Adeyanto, A. Izzuddin, and N. Hikmah, “Rancang Bangun Robot Vacuum Cleaner Dengan Menerapkan Propositional Logic Untuk Pengaturan Navigasi,” *J. Mnemon.*, vol. 3, no. 2, pp. 15–20, 2020, doi: 10.36040/mnemonic.v3i2.2800.
- [7] A. Yuniawan, M. Rois, I. A. Sulistijono, A. R. Barakbah, and Z. Arief, “Sistem Navigasi dari Holonomic Mobile Robot untuk Membantu Tenaga Kesehatan dalam Pengiriman Logistik kepada Pasien,” *INOVTEK Polbeng - Seri Inform.*, vol. 6, no. 2, p. 170, 2021, doi: 10.35314/isi.v6i2.1989.
- [8] J. Jumingin and R. Septyanto, “Analisa Kadar Debu Terbang PM10 di Setiap Titik Pengukuran (Studi Kasus: Jalan Demang Lebar Daun),” *J. Penelit. Fis. dan Ter.*, vol. 1, no. 1, p. 15, 2019, doi: 10.31851/jupiter.v1i1.3106.
- [9] A. Agustina, “Penyakit Akibat Kerja yang Berhubungan dengan Debu: Suatu

- Review Penelitian,” *J. Persada Husada Indones.*, vol. 8, no. 30, pp. 36–44, 2021, doi: 10.56014/jphi.v8i30.323.
- [10] A. Adebiyi *et al.*, “A review of coarse mineral dust in the Earth system,” *Aeolian Res.*, vol. 60, no. August 2022, 2023, doi: 10.1016/j.aeolia.2022.100849.
- [11] M. L. Arief, “Lingkungan Kerja Faktor Debu,” *Fak. Ilmu Kesehatan, Progr. Stud. Kesehat. Masyarakat. Univ. Esa Unggul. Jakarta*, pp. 1–20, 2019.
- [12] R. Y. Sutrisna, “Algoritma Runut-Balik pada Robot Pemadam Api,” no. 13512053, 2014.
- [13] G. Lintasan *et al.*, “Pengaruh Manipulabilitas Pada Manipulator Robot Dua Lengan Terhadap”.
- [14] S. Siswanto and H. Triono Sigit, “Pelatihan Pembuatan Robot Line Follower untuk Meningkatkan Pengetahuan Robotika pada Siswa SMK Negeri I Kramatwatu,” *J. Pemberdaya. Masy. Indones.*, vol. 1, no. 1, pp. 230–240, 2019, doi: 10.21632/jpmi.1.1.230-240.
- [15] M. Javaid, A. Haleem, R. P. Singh, and R. Suman, “Substantial capabilities of robotics in enhancing industry 4.0 implementation,” *Cogn. Robot.*, vol. 1, no. May, pp. 58–75, 2021, doi: 10.1016/j.cogr.2021.06.001.
- [16] K. Khairunnas, E. M. Yuniarno, and A. Zaini, “Pembuatan Modul Deteksi Objek Manusia Menggunakan Metode YOLO untuk Mobile Robot,” *J. Tek. ITS*, vol. 10, no. 1, 2021, doi: 10.12962/j23373539.v10i1.61622.
- [17] E. Rakhman, N. C. Basjaruddin, and V. E. P. Susanto, “Robot Mobile Otonom Menggunakan Metode Odometry,” *Techné J. Ilm. Elektrotek.*, vol. 18, no. 02, pp. 105–116, 2019, doi: 10.31358/techne.v18i02.205.
- [18] A. Sadiyoko, I. E. A. Pangestu, and C. F. Naa, “Perancangan Sistem Kemudi Ackerman untuk Car- like Mobile Robot Roda 4,” *SNTE (seminar Nas. Tek. elektro)*, vol. vol.3, pp. 1–6, 2023.
- [19] A. K. Narvesen, “ROBUST CONTROL OF SKID STEERED ROBOTIC VEHICLES ON HIGH FRICTION North Dakota State University,” no. April, 2015.
- [20] Y. Srivastava, S. Singh, and S. P. S. Ibrahim, “Autonomous bot with ML-

based reactive navigation for indoor environment,” *arXiv*, pp. 1–12, 2021.

- [21] T. A. Putra, M. Muliady, and D. Setiadikarunia, “Navigasi Indoor Berbasis Peta pada Robot Beroda dengan Platform Robot Operating System,” *Jetri J. Ilm. Tek. Elektro*, vol. 17, no. 2, pp. 121–144, 2020, doi: 10.25105/jetri.v17i2.5447.
- [22] S. Shentu, Z. Gong, X. J. Liu, Q. Liu, and F. Xie, “Hybrid Navigation System Based Autonomous Positioning and Path Planning for Mobile Robots,” *Chinese J. Mech. Eng. (English Ed.)*, vol. 35, no. 1, 2022, doi: 10.1186/s10033-022-00775-4.
- [23] M. Nur and T. Indrabulan, “Rancang Bangun Smart Robot Omni Wheel sebagai Permainan Edukatif dan Interaktif bagi Balita,” *PROtek J. Ilm. Tek. Elektro*, vol. 8, no. 1, pp. 45–48, 2021, doi: 10.33387/protk.v8i1.2520.
- [24] N. Holis, M. S. Zuhrie, E. Endryansyah, and N. Nurhayati, “Sistem Positioning Robot Four-Omnidirectional Wheels Menggunakan MPU6050 dan Encoder Berbasis PD-Fuzzy Controller,” *Jambura J. Electr. Electron. Eng.*, vol. 5, no. 2, pp. 164–171, 2023, doi: 10.37905/jjee.v5i2.20138.
- [25] A. Y. P. Wardoyo, C. K. Pratama, H. A. Dharmawan, M. Nurhuda, and E. T. P. Adi, “A design of short distance PM2.5 monitoring system using a bluetooth module,” *J. Phys. Conf. Ser.*, vol. 1825, no. 1, 2021, doi: 10.1088/1742-6596/1825/1/012028.
- [26] A. Sulistiyo and D. Suryono, “Wireless Sensor System Untuk Monitoring Konsentrasi Debu Menggunakan Algoritma Rule Based,” *Youngster Phys. J.*, vol. 5, no. 2, pp. 43–50, 2016.
- [27] M. R. Khattami, “Komputika : Jurnal Sistem Komputer Perancangan dan Implementasi Sistem Kendali Navigasi Mobile Robot Memanfaatkan Gerak Telapak Tangan Design and Implementation of a Mobile Robot Navigation Control System Using Palm Movements,” vol. 13, pp. 223–231, 2024, doi: 10.34010/komputika.v13i2.13490.
- [28] U. Athiyah, A. P. Handayani, M. Y. Aldean, N. P. Putra, and R. Ramadhani, “Sistem Inferensi Fuzzy: Pengertian, Penerapan, dan Manfaatnya,” *J. Dinda Data Sci. Inf. Technol. Data Anal.*, vol. 1, no. 2, pp. 73–76, 2021, doi:

10.20895/dinda.v1i2.201.

- [29] R. Yuli Endra, Y. Aprilinda, A. Cucus, F. Ariani, E. Erlangga, and D. Kurniawan, "Otomatisasi Navigasi penghindar Obstacle pada Mobile Robot dengan Metode Fuzzy Sugeno dan Mikrokontroler Arduino," *Explor. Sist. Inf. dan Telemat.*, vol. 11, no. 2, p. 110, 2020, doi: 10.36448/jsit.v11i2.1583.
- [30] A. Najmurrokhman, K. Kusnandar, B. H. Wibowo, and M. H. R. Amarullah, "Desain Pengendali Logika Fuzzy Tipe Takagi-Sugeno-Kang Untuk Mengatur Kecepatan Gerak Mobile Robot," *Pros. Semnastek*, vol. 0, no. 0, pp. 1–8, 2018, [Online]. Available: <https://jurnal.umj.ac.id/index.php/semnastek/article/view/3431>
- [31] S. T. Aprilyani, I. Irianto, and E. Sunarno, "Desain dan Komparasi Kontrol Kecepatan Motor DC," *J. Ecotipe (Electronic, Control. Telecommun. Information, Power Eng.*, vol. 7, no. 2, pp. 127–134, 2020, doi: 10.33019/jurnalecotipe.v7i2.1886.
- [32] M. Bayhaqi, A. Lomi, and A. U. Krismanto, "PERENCANAAN SISTEM PENGGERAK MOBIL LISTRIK," vol. 08, pp. 147–155, 2024.
- [33] A. M. Tanjung and A. M. H. Pardede, "Distribution Of Lightweight File Delivery Using IoT," *J. Artif. Intell. Eng. Appl.*, vol. 2, no. 3, pp. 123–128, 2023, doi: 10.59934/jaiea.v2i3.210.
- [34] A. Taupiko, Z. Azmi, I. Ishak, and M. Dahria, "Alat Penghitung Produksi Kotak Air Menggunakan Teknik Counter Berbasis Mikrokontroler," *J. Sist. Komput. Triguna Dharma (JURSIK TGD)*, vol. 2, no. 1, pp. 60–69, 2023, doi: 10.53513/jursik.v2i1.7302.
- [35] M. A. Pradhana, "PENGISI DAYA BATERAI LiFePO₄ SEBAGAI SUMBER ENERGI PADA SEPEDA LISTRIK," *Transient J. Ilm. Tek. Elektro*, vol. 11, no. 2, pp. 70–74, 2022, doi: 10.14710/transient.v11i2.70-74.
- [36] C. Nanda *et al.*, "RANCANG BANGUN SMART VACUUM CLEANER MENGGUNAKAN," vol. 8, no. 6, pp. 11950–11954, 2024.
- [37] M. Mainah, R. Getari, R. Fadillah, R. Restu, and I. Ikhsan, "Rancang Alat Pendeteksi Kebakaran Dengan Sensor Asap Menggunakan Arduino Uno," *J.*

Pustaka Robot Sister (Jurnal Pus. Akses Kaji. Robot. Sist. Tertanam, dan Sist. Terdistribusi), vol. 2, no. 1, pp. 1–4, 2024, doi: 10.55382/jurnalpustakarobotsister.v2i1.435.

