

DAFTAR PUSTAKA

- [1] Y. Pratama *dkk.*, “Implementasi Kontrol PID untuk Percepatan Rotasi pada Robot *Hexapod*,” *Jurnal Media Informatika Budidarma*, vol. 7, no. 4, hlm. 1869–1876, 2023, doi: 10.30865/mib.v7i4.6583.
- [2] B. Hendrik dan H. Awal, “Pengenalan Teknologi Robot pada Anak Sekolah Dasar,” *Jurmas Bangsa*, vol. 1, no. 1, hlm. 46–52, 2023, doi: 10.62357/jpb.v1i1.140.
- [3] G. Firasanto dan O. Supriadi, “Robot *Hexapod* Pemadam Api Menggunakan Mikrokontroller Arduino Wemos,” *EPIC (Journal of Electrical Power, Instrumentation and Control)*, vol. Vol. 5, No. 1, hlm. 64–70, Jun 2022, doi: 10.32493/epic.v5i1.20419.
- [4] i. K. Wibowo, d. Preistian, dan f. Ardilla, “Kontrol Keseimbangan Robot *Hexapod* EILERO menggunakan *Fuzzy Logic*,” *ELKOMIKA: Jurnal Teknik Energi Elektrik, Teknik Telekomunikasi, & Teknik Elektronika*, vol. 9, no. 3, hlm. 533, 2021, doi: 10.26760/elkomika.v9i3.533.
- [5] S. Suharizkiadi dan S. Matang, “Teknologi Kendali Kamera FPV 2 DOF Melalui Gesture Kepala Dengan Sensor IMU (Inertial Measurement Unit),” *Nucleus Journal*, vol. 3, no. 1, hlm. 1–6, 2024, doi: 10.32492/nucleus.v3i1.3101.
- [6] A. H. Tamba dan E. D. Kurniawan, “Kemajuan Teknologi Robot Pada Cerpen Nirvana Karya Saras Dewi,” *Madani: Jurnal Ilmiah Multidisiplin*, vol. 2, no. 1, 2024, doi: 10.5281/zenodo.10566377.
- [7] J. Ma, G. Qiu, W. Guo, P. Li, dan G. Ma, “Design, Analysis and Experiments of *Hexapod* Robot with Six-Link Legs for High Dynamic Locomotion,” *Micromachines (Basel)*, vol. 13, no. 9, Sep 2022, doi: 10.3390/mi13091404.
- [8] D. Santoso, D. Susilo, dan Y. A. Darmawan, “Pengembangan Algoritma untuk Penyempurnaan Gerakan dan Kestabilan Robot Humanoid berbasis Kondo KHR–3HV,” *Techné: Jurnal Ilmiah Elektroteknika*, vol. 14, no. 01, hlm. 7–16, 2015, doi: 10.31358/techne.v14i01.119.
- [9] A. Chairunnas, “Penerapan Algoritma Tripod *Gait* Pada Robot *Hexapod* Menggunakan Arduino Mega128 Application Of Algorithm Of The Tripod *Gait* On A *Hexapod* Robots Using Arduino Mega128,” *Jurnal Penelitian Pos dan Informatika*, vol. 7, no. 1, 2017, doi: 10.17933/jppi.v7i1.105.
- [10] R. H. Abdillah, M. S. Zuhrie, B. Suprianto, dan I. G. P. A. Buditjahjanto, “Perancangan Sistem Kontrol Vibrasi pada Robot Single *Link Flexible Joint* Manipulator dengan PID Tuning Genetic Algorithm,” *Jurnal Teknik Elektro*, vol. 10, no. 1, hlm. 9–17, 2021, doi: 10.26740/jte.v10n1.p9-17.

- [11] S. Ardhi, A. Syahiidutama, J. P. Sugiono, dan H. Sutiksno, “Implementasi Kinematika Robot Lengan Pemindah Barang Dua Sendi (2 DOF) dengan Metode Kinematika Maju Untuk Menentukan Koordinat dalam Pemindahan Sebuah Object,” *Journal of Information System, Graphics, Hospitality and Technology*, vol. 2, no. 01, hlm. 35–42, 2020, doi: 10.37823/insight.v2i01.75.
- [12] A. H. Kurniawan dan M. Rivai, “Sistem Stabilisasi Nampan Menggunakan IMU Sensor dan Arduino Nano,” *Jurnal Teknik ITS*, vol. 7, no. 2, hlm. A270–A275, 2018, doi: 10.12962/j23373539.v7i2.31043.
- [13] A. Rahman, I. Setiawan, dan D. Darjat, “Perancangan Sistem Stabilisasi *Roll* Dan *Yaw* Pada Prototype Hovercraft Menggunakan Sensor Imu 6 Dof Dengan Metode Self Tuning Fuzzy PID,” *Transient: Jurnal Ilmiah Teknik Elektro*, vol. 6, no. 4, hlm. 524–533, 2017, doi: 10.14710/transient.v6i4.524-533.
- [14] D. Tampubolon, T. Dewi, dan P. Risma, “Design Mapping Simultaneous Localization And Mapping (SLAM) Mobile Robot Menggunakan Lidar Sebagai Navigasi Purwarupa UAV Tenaga Surya,” *Journal of Applied Smart Electrical Network and Systems*, vol. 4, no. 2, hlm. 41–46, 2023, doi: 10.52158/jasens.v4i2.785.
- [15] P. G. A. Tamudia, E. K. Allo, S. R. U. A. Sompie, dan B. S. Narasiang, “Perancangan Sistem Lepas Landas Pada Quadrotor UAV Menggunakan Pengenalan Wajah Pemilik,” *Jurnal Teknik Elektro dan Komputer*, vol. 2, no. 1, 2013, doi: 10.35793/jtek.v2i1.935.
- [16] F. Mangkusasmito, D. Y. Tadeus, H. Winarno, dan E. Winarno, “Peningkatan akurasi sensor GY-521 MPU-6050 dengan metode koreksi faktor drift,” *Ultima Computing: Jurnal Sistem Komputer*, vol. 12, no. 2, hlm. 91–95, 2020, doi: 10.31937/sk.v12i2.1791.
- [17] S. Susilawati, Z. Sembiring, dan M. Muhathir, “Motion Monitoring System Based on IoT,” *JOURNAL OF INFORMATICS AND TELECOMMUNICATION ENGINEERING*, vol. 3, no. 2, hlm. 266–271, Jan 2020, doi: 10.31289/jite.v3i2.3326.
- [18] M. Amirullah, H. Kusuma, dan T. Tasripan, “Sistem peringatan dini menggunakan deteksi kemiringan kepala pada pengemudi kendaraan bermotor yang mengantuk,” *Jurnal Teknik ITS*, vol. 7, no. 2, hlm. F281–F286, 2019, doi: 10.12962/j23373539.v7i2.31011.
- [19] A. Hilal dan S. Manan, “Pemanfaatan Motor Servo Sebagai Penggerak Cctv Untuk Melihat Alat-Alat Monitor Dan Kondisi Pasien Di Ruang Icu,” *Gema Teknologi*, vol. 17, no. 2, 2015, doi: 10.14710/gt.v17i2.8924.
- [20] N. A. A. Pambagyo, E. Eriyandi, dan T. I. Suharto, “Rancangan Sistem Kontrol Motor Servo Untuk Penentuan Sudut Antenna Menggunakan Handphone,” dalam *Prosiding SNITP (Seminar Nasional Inovasi Teknologi Penerbangan)*, 2018. doi: 10.46491/snitp.v2i2.234.

- [21] Y. D. Satriani dan M. Yuhendri, “Kontrol Posisi Motor Servo Berbasis Human Machine Interface dan Internet of Things,” *JTEIN: Jurnal Teknik Elektro Indonesia*, vol. 4, no. 2, hlm. 949–956, 2023, doi: 10.24036/jtein.v4i2.523.
- [22] L. A. Sutawati, I. N. S. Kumara, dan W. Widiadha, “Pengembangan Three Degree of Freedom *Hexapod* sebagai Robot Pemadam Api dengan Sensor UVTron Hamamatsu,” *Maj. Ilm. Teknol. Elektro*, vol. 17, no. 3, hlm. 417, 2018, doi: 10.24843/MITE.2018.v17i03.P17.
- [23] A. T. Fismatika, M. Mahardika, B. Arifvianto, dan M. A. Muflikhun, “Rancang bangun mesin separator magnetik untuk proses daur ulang baterai litium 18650,” *Jurnal Teknik Mesin Indonesia*, vol. 17, no. 1, hlm. 52–58, 2022, doi: 10.36289/jtmi.v17i1.286.
- [24] R. Kristiyono, B. Nugroho, dan B. Supriyanto, “Automatic Charging Battery Lithium Untuk Kendaraan Listrik,” *Teknika*, vol. 7, no. 4, hlm. 236–242, 2022, doi: 10.52561/teknika.v7i4.195.
- [25] R. E. Cahyono, M. A. Mafahi, A. K. Putra, M. R. Surya, M. Bachtyar, dan M. F. Soulthon, “Rancang Bangun Prototipe Smart Control System Sebagai Pengendali Debit Air Berbasis Computer Control,” *Jurnal Rekayasa Sistem Informasi dan Teknologi*, vol. 1, no. 3, hlm. 166–174, 2024, doi: 10.59407/jrsit.v1i3.515.
- [26] F. Kurniawan dan A. Surahman, “Sistem Keamanan Pada Perlintasan Kereta Api Menggunakan Sensor Infrared Berbasis Mikrokontroller Arduino Uno,” *Jurnal Teknologi Dan Sistem Tertanam*, vol. 2, no. 1, hlm. 7–12, 2021, doi: 10.33365/jtst.v2i1.976.
- [27] A. S. Kusumo, P. W. Rusimanto, B. Suprianto, dan I. G. P. A. Buditjahjanto, “Sistem kontrol intensitas cahaya lampu aquascape menggunakan *fuzzy logic controller* berbasis Arduino,” *Jurnal Teknik Elektro*, vol. 11, no. 2, hlm. 322–331, 2022, doi: 10.26740/jte.v11n2.p322-331.
- [28] F. Reche, M. Morales, dan A. Salmerón, “Statistical parameters based on *fuzzy measures*,” *Mathematics*, vol. 8, no. 11, hlm. 1–20, Nov 2020, doi: 10.3390/math8112015.
- [29] N. Khairina, “Analisis Fungsi Keanggotaan *Fuzzy Tsukamoto* Dalam Menentukan Status Kesehatan Tubuh Seseorang,” *Sinkron: jurnal dan penelitian teknik informatika*, vol. 1, no. 1, hlm. 19, 2016, doi: 10.33395/sinkron.v1i1.5.
- [30] I. W. R. Ardana dan I. P. Sutawinaya, “Pemodelan Sistem Kontroler Logika *Fuzzy* Pada Pengaturan Kecepatan Motor Induksi Menggunakan Perangkat Lunak Matlab/Simulink,” *Matrix: Jurnal Manajemen Teknologi dan Informatika*, vol. 7, no. 1, hlm. 1–6, 2017, doi: 10.31940/matrix.v7i1.504
- [31] M. Asrori dan A. Z. Falani, “Implementasi Penentuan Pemberian Tunjangan Pendidik & Tenaga Kependidikan Berbasis *Fuzzy Database Model Tahani*,” *Insand*

Comtech: Information Science and Computer Technology Journal, vol. 4, no. 2, 2019, doi: 10.53712/jic.v4i2.678

- [32] P. Prasetyawan, Y. Ferdianto, S. Ahdan, dan F. Trisnawati, “Pengendali Lengan Robot Dengan Mikrokontroler Arduino Berbasis,” *Jurnal Teknik Elektro*, vol. 7, no. 2, hlm. 104–109, 2018, doi: 10.21063/JTE.2018.3133715.
- [33] A. Rifaini, S. Sintaro, dan A. Surahman, “Alat Perangkap Dan Kamera Pengawas Dengan Menggunakan ESP32-Cam Sebagai Sistem Keamanan Kandang Ayam,” *Jurnal Teknik Dan Sistem Komputer*, vol. 2, no. 2, hlm. 52–63, 2021, doi: 10.33365/jtikom.v2i2.1486.
- [34] P. G. A. P. Yudha, E. Kurniawan, dan D. Ratnaningsih, “Rancang Bangun Smart System Safety Doorlock pada Kamar Crew Kapal Menggunakan Face Recognition dengan ESP32 WROVER Cam,” *Ocean Engineering: Jurnal Ilmu Teknik dan Teknologi Maritim*, vol. 3, no. 3, hlm. 49–66, 2024, doi: 10.58192/ocean.v3i3.2509.
- [35] E. Budihartono dan I. Afriliana, “Monitoring Ketinggian Plateau Berbasis Mikrokontroler Menggunakan Atmega 328 Dan Sensor Altimeter,” *Sebatik*, vol. 23, no. 2, hlm. 440–446, 2019, doi: 10.46984/sebatik.v23i2.796.