

## DAFTAR PUSTAKA

- F. S., M. N., Virgono, A., & Saputra, R. E. (2021). *Design For Self-Driving Car Robot Based on Indonesia Road Sign Recognition Using Convolutional Neural Network.* e-Proceeding of Engineering , 12145.
- Adi, H. A., & Candradewi, A. (2019). Sistem Pengenal Isyarat Tangan Untuk Mengendalikan Gerakan Robot Beroda menggunakan Convolutional Neural Network. *Indonesian Journal of Electronics and Instrumentation Systems (IJEIS)*, 193~202.
- Ameh A, S. H., P.A, O., & Bongfa, B. (2019). *Development Of an Arduino Controlled Robotic Arm.* *International Journal of Public Administration and Management Research (IJPAMR)*,, ol. 5, No. 2,.
- Andrian, A., Rahmadewi, R., & Bangsa, I. A. (2020). Arm Robot Pemindah Barang (Atwor) Menggunakan Motor Servo MG995 Sebagai Penggerak Arm Berbasis Arduino. *Electro Luceat*, 6(2), 142-155.
- Armin, & A. A. (2020). Rancang Bangun IoT Robotic Car Menggunakan Raspberry Pi dan Python. *JURNAL SAINS TERAPAN* , 33 - 38.
- Azzikri, H. A., Prananta, G. B., & Rozikin, C. (2023). Deteksi dan Pengenalan Gestur Tangan Secara *Real-Time* Menggunakan Jaringan Saraf Tiruan Konvolusional . *Jurnal METHODIKA*, 30 - 34.
- Fatekha, R. A., Dewantara, B. e., & Oktavianto, H. (2021). Sistem Deteksi Bola pada Robot Kiper Pemain Sepak Bola Beroda. *Jurnal Integras*, 127 - 134.
- Firmansyah, R. A., Sardjono, T. A., & Mardiyanto, R. (2023). *Improving the Adaptive Monte Carlo Localization Accuracy Using a Convolutional Neural Network.* Jurnal Nasional Teknik Elektro dan Teknologi Informasi, En -167 - 74.

- Herdyanto, D. A., & Anifah, L. (2019). Aplikasi Pengaturan Motor Dc Berbasis P Dan D (Proposional Dan Derivative) Pada Wall Following Robot. *Jurnal Teknik Elektro.*, 129 - 135.
- Jaksic, N. I. (2019). DaNI-K: A Vision-based Robot Control Experiment with a DaNI Robot and Kinect Sensor Bundle. *ATLANTA*, 23.363.13.
- Liu, Y., Pu, H., & Sun, D. W. (2021). Efficient extraction of deep image features using convolutional neural network (CNN) for applications in detecting and analysing complex food matrices. *Trends in Food Science & Technology*, 113, 193-204.
- Mainda, F. D. E. (2023). *Rancang Bangun Harvest Assisting Mobile Field Robot Berbasis Computer Vision dengan Metode Deep Learning* (Doctoral dissertation, Politeknik Negeri ujung Pandang).
- Muddin, S., Kamal, Rizal3, M., & Syani, A. (2022). RANCANG BANGUN ROBOT CERDAS PEMADAM API MENGGUNAKAN TEKNIK NAVIGASI WALL FOLLOWER BERBASIS ARDUINO. *ILTEK : Jurnal Teknologi*, 88 - 93.
- Mulyanto, A., & Rikendry. (2019). SISTEM KONTROL PERGERAKAN ROBOT BERODA PEMADAM API. *Seminar Nasional Aplikasi Teknologi Informasi*, N-1 - N-5.
- Muralidharan, V., & Vijayalakshimi, D. V. (2022). *ANALYSIS OF KINECT FALL DETECTION SYSTEM AND REHABILITATION GAMING EXERCISES USING AUGMENTED REALITY (AR) USER INTERFACE AND MULTI - PATH CONVOLUTIONAL NEURAL NETWORK (MP – CNN)* . *Journal of Theoretical and Applied Information Technology*, 5370 - 5383.
- Ningtias, T. W., Joni, K., & Alfita, R. (2020). Rancang Bangun Rekonstruksi 3D Dengan Kinect Xbox 360. *Jurnal Teknik Elektro dan Komputasi*, 49 - 59.
- Perwira, S., Timur, M. I., & Harjoko, A. (2021). Sistem Deteksi Orang Jatuh Dengan Menggunakan Sensor Kamera Kinect Dengan Metode AdaBoost.

*Indonesian Journal of Electronics and Instrumentation Systems (IJEIS)*,  
113 - 122.

Prananta, G. B., Azzikri, H. A., & Rozikin, C. (2023). DETEKSI DAN PENGENALAN GESTUR TANGAN SECARA REAL-TIME MENGGUNAKAN JARINGAN SARAF TIRUAN KONVOLUSIONAL. *Jurnal METHODIKA*, 30 - 34.

Rahmat, B., & Nugroho, B. (2020). *Pemrograman Robot Cerdas Dengan Arduino*. Sidoarjo: Indomedia Pustaka.

Rao, B. S. (2023). An Effective WBC Segmentation and Classification Using MobilenetV3–ShufflenetV2 Based Deep Learning Framework. *Multidiciplinary*, 27739 - 27748.

Salawazo, V. M., Gea, D. P., Gea, R. F., & Azmi, F. (2019). *IMPLEMENTASI METODE CONVOLUTIONAL NEURAL NETWORK (CNN) PADA PENEGANALAN OBJEK VIDEO CCTV*. *jurnal mantik penusa*, Volume 3, No. 1.

Salawazo, V. M., Gea, D. P., Gea, R. F., & Azmi, F. (2019). *IMPLEMENTASI METODE CONVOLUTIONAL NEURAL NETWORK (CNN) PADA PENEGANALAN OBJEK VIDEO CCTV*. *Jurnal Mantik Penusa*, 74-79.

Sandeep, H., Sagar, K., Sandeep, S., Santhosh, M. R., & Devi, A. N. (2022). Virtually Controlled Robot Using Kinect Sensor. *International Journal of Modern Developments in Engineering and Science*, 2583-3138.

Saputra, W. S., Fardana, M. H., & RizkyValentino, M. A. (2022). Implementasi AI Pendekripsi Pola Gerak Tangan pada Game “Pong Ball” dengan Menggunakan Algoritma Convolutional Neural Network. *Jurnal Manajemen Informatika Jayakarta*, 235 - 242.

Sekunda, P., Tjahjadi, M. E., & Jasmani. (2019). ANALISA AKURASI KINECT XBOX 360 UNTUK PEMODELAN OBJEK 3 DIMENSI. *ITN Malang*.

- Widodo, Y. B., Rahman, T. I., S. S., & Saputro, M. I. (2023). Rancang Bangun Kendali Cerdas dan Otonom pada Robot Mobil Beroda. *Jurnal Teknologi Informatika dan Komputer MH. Thamrin*, 756 - 771.
- Zhang, L., Shen, P., Zhu, G., Wei, W., & Song, H. (2019). A Fast Robot Identification and Mapping Algorithm Based on Kinect Sensor. *sensors*, 19938 - 19967.
- Zhao, L., & Wang, L. (2022). A new lightweight network based on MobileNetV3. *KSII Transactions on Internet and Information Systems (TIIS)*, 16(1), 1-15.