

## DAFTAR PUSTAKA

Amrullah, R. Y. 2016. Pengenalan Benda di Jalan Raya dengan Metode Kalman Filter.

Budiono, I., H, I. L., & Arifin, M. 2015. Penentuan Posisi dalam Lapangan KRSBI 2015 Menggunakan Platform Darwin-OP Berbasis Pendeteksian Gawang dan Garis, (February 2018), 0–8.

Derisma. 2016. Perbandingan Kinerja Metode Deteksi Tepi pada Pengenalan Objek Menggunakan OpenCV, *11(2)*, 17–21.

Egly, U., Novak, G. & Weber, D. 2010. Decision Making for Robot Soccer Playing Robots. Vienna, Austria.

FIRA. 2014. MiroSot Game Rules For Middle League and Large League. FIRA.

Gunay and Dadios, 2011. A Robust and Accurate Color-Based Global Vision Recognition of Highly Dynamic Objects in RealTime. Proceedings of the 8<sup>th</sup> Asian Control Conference (ASCC 2011).

Helmiawan. 2012. Lalu Lintas Menggunakan Opencv Dengan Algoritma Canny Dan Blob Detection Lalu Lintas Menggunakan Opencv Dengan.

Herdiyeni, Y. 2009. Deteksi Tepi ( Edge Detection ) Deteksi Tepi Deteksi Edge, (Pitas 1993), 1–15.

Hidayat, W. 2016. Citra Digital.

Khamdi, N., Susantok, M., & Leopard, P. 2017. Pendeteksian Objek Bola Dengan Metode Color Filtering HSV pada Robot Soccer Humanoid, (2), 6–11.

Kim, J.-H. Kim, D.-H., Kim, Y.-J. dan Seow, K.-T. 2011. Soccer Robotics. Springer Tracts in Advanced Robotics, Heidelberg, Germany, ISSN 1620-7438, ISBN 3-540-21859-9 11.

Kristan, M. et al. 2004. Robust and efficient vision system for group of cooperating mobile robots with application to soccer robots. *ISA TRANSACTIONS*, 43(September), pp.329–342.

KRSBI. 2017. Panduan KRSBI (Kontes Robot Sepakbola Beroda Indonesia) 2017.

Kurnia, R. 2008. Deteksi Obyek Berbasis Warna dan Ukuran dengan Bantuan Interaksi Komputer-Manusia, 115–125.

Lee, D. H., Sun, J. S., Han, S. B., Park, C. S., & Kim, J. 2015. Omnidirectional Robot and Localization For FIRA Robosot, 1–4.

- Li, S., Choi, S., & Huang, K. C. S. 2018. FIRA RoboSot Competition Rules and Regulations for 2018.
- Ma'aruf, A. F. 2018. Sistem Autonomous Turtlebot Mini Menggunakan ROS (Robot Operating System) Dengan Integrasi Raspberry Pi dan Arduino Mega 2560, 20–46.
- Mushawwir, L. A. 2015. Deteksi dan Tracking Objek untuk Sistem Pengawasan Citra Bergerak. *Konferensi Nasional Informatika (KNIF) 2015 Deteksi*, 2354–645X/(October), 1–10.
- Nirmal, T.M., Joy, K.R. & Rajeev, K., 2015. Implementation And Optimization Of Connected Component Labeling In Raspberry Pi. *ARPN Journal of Engineering and Applied Sciences*, 10(17), pp.7670–7677.
- Nurhuda, C. R., & Firdausy, K. 2017. Metode Color Blob Detection Untuk Deteksi Kematangan Tomat Secara Otomatis, 405–410.
- P. Gerdelan, Antony & H. Reyes, Napoleon. (2006). Synthesizing Adaptive Navigational Robot Behaviours Using a Hybrid Fuzzy A\* Approach. 10.1007/3-540-34783-6\_68.
- Pramana, I., & Samsono, M. Z. H. 2015. Tracking Object Menggunakan Metode Template Matching Berbasis Stereo Vision, 2–6.
- Pressman, R.S., 2012. *Software Engineering A Practitioner's Approach* 5th ed. B. Jones, ed., New York: McGraw-Hill.
- Putra, D. 2010. *Pengolahan Citra Digital*. Yogyakarta: Penerbit ANDI. ISBN: 978-979-29-1443-6.
- SAA Bowo, A Hidayatno, R. I. 2011. Analisis deteksi tepi untuk mengidentifikasi pola daun. *Undergraduate Thesis, Diponegoro University*, 1–7.
- Setyanto, K. D., & Fibriani, I. n.d.. *Pengendalian Mobile Robot Vision*.
- Supardi. 2013 *Aplikasi Statistika dalam Penelitian Konsep Statistika yang Lebih Komprehensif*. Jakarta: Change Publication.
- Sutoyo, R. A., Purnama, B., Si, S., & Sthevanie, M. T. F. 2015. Analisis dan Penerapan Perhitungan Orang Menggunakan Metode Histogram Of Oriented Gradients-Local Binary Pattern Dengan Deteksi Kepala-Bahu Studi Kasus : Perhitungan Orang Dalam Kelas Analysis and Implementation Of People Counting Using Histogram Of Oriented Gradients- Local Binary Pattern Based on Head-Shoulder Detection Case Study : People Counting in Class Room, 2(1), 1395–1407.
- Tony. 2014. Analisis dan Perancangan Teknologi pada Robot Sepakbola, (1), 46–54.
- Utomo, O. K., 2015. Perancangan Algoritma Lokasi dan Penempatan Posisi Robot Humanodi Soccer R2C-R9 di Area Lapangan Kontes Robot SepakBola Indonesia