

DAFTAR PUSTAKA

- [1] Budiharto W, dan Purwanto D, 2015, “Robot Vision”, Yogyakarta: Penerbit Andi.
- [2] Ghifari M. N, 2019, “Pengembangan Sensor dan Kamera untuk Alat Navigasi pada Roner”, Bandung: Telkom University.
- [3] Reza A. F, 2018, “Simulasi Sistem Indoor Localization di Laboratorium Telekomunikasi FTI UII dengan Algoritma Trilateration menggunakan Bluetooth Low Energy”, Yogyakarta: Fakultas Teknologi Industri Universitas Islam Indonesia.
- [4] Hermawati F. A, 2013, “Pengolahan Citra Digital”, Yogyakarta: Penerbit Andi.
- [5] R. Kusumanto, A. N. Tompunu and W. S. Pambudi, 2011, “Klasifikasi Warna Menggunakan Pengolahan Model Warna HSV”, pp. 83-87.
- [6] Sholahuddin M. B, 2017, “Analisa Perubahan Warna HSV pada Pengolahan Citra terhadap Intensitas Cahaya sebagai Dasar Penerapan Masukan Kontrol Automatics Stacking Crane”.
- [7] Kiftiyah M, Santoso, Munsyi, 2015, “Robot Pendeteksi Warna “, Kalimantan: Politeknik Negeri Tanah Laut.
- [8] Prinandika E. B, 2014, “Sistem Pengaturan Kecepatan Motor pada Robot Line Follower Berbeban menggunakan Kontroler PID”, 2014, Malang: Universitas Brawijaya.
- [9] Julita D. M, 2022, “Deskripsi Pemahaman Konsep Materi Teorema Pythagoras ditinjau dari kepribadian Sensing dan Intuition pada Siswa SMP Negeri 3 Sungguminasa”, Makassar: Universitas Muhammadiyah.
- [10] Nursa C. M, 2019, “Penerapan Model Pembelajaran Kooperatif Tipe Group Investigasi (GI) pada Materi Persamaan Garis Lurus Kelas VIII MTsN 8 Aceh Besar”, Banda Aceh: Universitas Islam Negeri Ar-Raniry.
- [11] Butar-Butar A. A, 2017, “Critical Book Report Vektor”, Medan: Teknik Sipil Universitas Negeri Medan.

- [12] I. Gunawan, Sumarno, dan H. S. Tambunan, 2019, "Pengunaan Algoritma Sorting Bubble Sort untuk Penentuan Nilai Prestasi Siswa", *J. Sistemasi*, vol. 8, no. 2, pp. 296-304.
- [13] S. M. Cheema, N. Sarwar, and F. Yousaf, 2016, "Contrastive Analysis of Bubble & Merge Sort Proposing Hybrid Approach", *6 INTECT*, pp. 371-375.