

## DAFTAR PUSTAKA

- [1] I. Iia dan I. Iib, “Analisis Kinerja Light Detecting And Ranging (LIDAR) UNTUK Deteksi Objek Menggunakan Metode Jarak Euclidean Performance,” vol. 7, no. 3, hal. 1182–1192, doi: ISSN : 2355-9365.
- [2] D. Jia, M. Steinweg, A. Hermans, dan B. Leibe, “Self-Supervised Person Detection in 2D Range Data using a Calibrated Camera,” *Proc. - IEEE Int. Conf. Robot. Autom.*, vol. 2021-May, hal. 13301–13307, 2021, doi: 10.1109/ICRA48506.2021.9561699.
- [3] D. Jia, A. Hermans, B. Leibe, dan A. Mendeteksi, “DR-SPAAM : Model Perhatian Spasial dan Auto-regresif untuk Deteksi Orang dalam Data Rentang 2D,” vol. 2, 2020, doi: 2004.14079.
- [4] H. Leibe, “Deteksi Orang Berbasis LiDAR 2D vs 3D pada Robot Bergerak,” vol. 2, 2022, doi: 2106.11239v1.
- [5] X. Z. B *et al.*, “Deteksi Objek Melingkar dalam Koordinat Kutub untuk Data LIDAR 2D,” hal. 65–78, 2016, doi: 10.1007/978-981-10-3002-4.
- [6] J. Szulwic, “Pemodelan 3D Benda Berbentuk Silinder Dari Data LIDAR – Penilaian Berdasarkan Pemodelan Teoritis Dan Data Eksperimental Artur Janowski1 ), Katarzyna Bobkowska2 ),” vol. 25, no. 1, hal. 47–56, 2018, doi: 10.24425/118156.Machine.
- [7] J. Luis, S. Carlos, dan D. Cazzato, “Machine Translated by Google Sistem kesadaran situasi semantik berbasis pembelajaran mendalam untuk robot udara multirotor menggunakan LIDAR Machine Translated by Google”.
- [8] P. Inovasi, “Deteksi Kaki Manusia dari Penginderaan Kedalaman,” 2018, doi: 978-1-5386-2205-6/18/.
- [9] H. U. U. Toan, D. Dan, dan M. Soo, “Estimasi Kiprah Manusia Menggunakan Beberapa LiDAR 2D,” no. April, hal. 56881–56892, 2021.
- [10] D. Kaki dan R. Fitur, “Deteksi Kaki Manusia di Ruang Fitur 3D untuk

Orang yang Mengikuti Robot Seluler Menggunakan LiDAR 2D,” hal. 1299–1307, 2020.

- [11] Á. M. Guerrero-Higueras *et al.*, “Tracking people in a mobile robot from 2D lidar scans using full convolutional neural networks for security in cluttered environments,” *Front. Neurorobot.*, vol. 13, hal. 1–13, 2019, doi: 10.3389/fnbot.2018.00085.
- [12] C. W. Rizkita, A. Rusdinar, dan A. Z. Fuadi, “Penerapan Mapping Location Dengan Sensor Lidar Pada Aumr (Automatic Uvc Mobile Robot),” *Engineering*, vol. 8, no. 5, hal. 4362–4369, 2021.
- [13] S. Prayoga, A. Budianto, dan A. B. Kusuma Atmaja, “Sistem Pemetaan Ruang 2D Menggunakan Lidar,” *J. Integr.*, vol. 9, no. 1, hal. 73, 2017, doi: 10.30871/ji.v9i1.273.
- [14] D. Nagataries, S. Hardiristanto, M. H. Purnomo, dan A. A. G. Klasik, “Deteksi Objek pada Citra Digital Menggunakan Algoritma Genetika untuk Studi Kasus Sel Sabit,” *J. Electr. Eng.*, 2012.
- [15] R. Sahba, A. Sahba, M. Jamshidi, dan P. Rad, “3D Object Detection Based on LiDAR Data,” *2019 IEEE 10th Annu. Ubiquitous Comput. Electron. Mob. Commun. Conf. UEMCON 2019*, hal. 0511–0514, 2019, doi: 10.1109/UEMCON47517.2019.8993088.
- [16] M. Ilyas, “Deteksi Pelanggaran Berkendara Dengan Metode Yolo (You Only Look Once),” vol. 106, no. 8, hal. 8–25, 2020, [Daring]. Tersedia pada:  
[https://elibrary.unikom.ac.id/id/eprint/4108/%0Ahttps://elibrary.unikom.ac.id/id/eprint/4108/8/UNIKOM\\_Muhammad\\_Ilyas\\_BAB\\_2.pdf](https://elibrary.unikom.ac.id/id/eprint/4108/%0Ahttps://elibrary.unikom.ac.id/id/eprint/4108/8/UNIKOM_Muhammad_Ilyas_BAB_2.pdf)
- [17] A. Al-Sharadqah dan N. Chernov, “Error analysis for circle fitting algorithms,” *Electron. J. Stat.*, vol. 3, hal. 886–911, 2009, doi: 10.1214/09-EJS419.
- [18] D. Umbach dan K. N. Jones, “A Few Methods for Fitting Circles to Data,”

- IEEE Trans. Instrum. Meas.*, vol. 52, no. 6, hal. 1881–1885, 2003, doi: 10.1109/TIM.2003.820472.
- [19] F. D. Rizaldy, I. Siradjuddin, dan T. Winarno, “Sistem Lokalisasi Robot Humanoid Dengan Monocular Camera dan IMU (Inertial Measuring Unit),” vol. 9, no. 9, 2022, [Daring]. Tersedia pada: <http://dx.doi.org/10.33795/elkolind.v9i2/301>
- [20] Z. Yılmaz dan L. Bayındır, “Simulation of Lidar-Based Robot Detection Task using ROS and Gazebo,” *Eur. J. Sci. Technol.*, hal. 513–529, 2019, doi: 10.31590/ejosat.642840.
- [21] L. Zahra, M. I. Sani, dan S. Siregar, “Perancangan Dan Implementasi Mapping System Untuk Navigasi Roner ( Robot Cleaner ),” *e-Proceeding Appl. Sci.*, vol. 4, no. 3, hal. 2092–2101, 2018.
- [22] R. A. Raharja, A. Yuniyanto, W. Widyantoro, dan I. M. Wiryana, “Pengenalan Linux,” *J. Open Source Campus Agreem.*, hal. 7, 2001.
- [23] T. T. Saputro, “Pengenalan Robot Operation System,” 2016. <https://embeddednesia.com/v1/pengenalan-robot-operating-system/> (diakses 23 November 2023).
- [24] N. Huda, “Menggunakan Visual Studio Code Untuk Python,” 2021. <https://jagongoding.com/python/vscode-untuk-python/> (diakses 23 November 2023).
- [25] D. B. Susetyo, A. Rizaldy, dan H.-Z. Dresden-Rossendorf, “Segmentasi Data Lidar Menggunakan Algoritma Segment Growing untuk Deteksi Bangunan,” *Pros. Simp. Nas. Geospasial*, vol. 2, no. February 2020, hal. 49–58, 2019, [Daring]. Tersedia pada: <https://www.researchgate.net/publication/339150192>
- [26] A. Nur Khormarudin *et al.*, “Teknik Data Mining: Algoritma K-Means Clustering,” *J. Lebesgue J. Ilm. Pendidik. Mat. Mat. dan Stat.*, vol. 1, no. 2, hal. 116–123, 2022, [Daring]. Tersedia pada:

<https://djournals.com/klik%0Ahttps://ilmukomputer.org/category/datamining/>

- [27] F. G. Febrinanto *et al.*, “Implementasi Algoritme K-Means Sebagai Metode Segmentasi Citra Dalam Identifikasi Penyakit Daun Jeruk,” *J. Pengemb. Teknol. Inf. dan Ilmu Komput.*, vol. 2, no. 11, hal. 5375–5383, 2018, [Daring]. Tersedia pada: <https://j-ptiik.ub.ac.id/index.php/j-ptiik/article/view/3287>
- [28] O. Bryan Orleans dan P. P. Edi, “Clustering Algoritma (K-Means),” 2022. <https://sis.binus.ac.id/2022/01/31/clustering-algoritma-k-means/>
- [29] Widiarina dan R. S. Wahono, “Algoritma Cluster Dinamik Untuk Optimasi Cluster Pada Algoritma K-Means Dalam Pemetaan Nasabah Potensial,” *J. Intell. Syst.*, vol. 1, no. 1, hal. 33–35, 2015.
- [30] I. P. Wardhani *et al.*, “Algoritma Identifikasi Ciri Citra Pegunungan dengan Metode Cropping Pendahuluan Metode Penelitian,” vol. 20, hal. 283–289, 2021.
- [31] K. Kurniawan dan L. Lina, “Pengenalan Produk Pada Rak Toko Menggunakan Metode You Only Look Once (Yolo) Dan Color Histogram,” *J. Ilmu Komput. dan Sist. Inf.*, vol. 9, no. 2, hal. 50, 2021, doi: 10.24912/jiksi.v9i2.13106.
- [32] Y. Miftahuddin, S. Umaroh, dan F. R. Karim, “Perbandingan Metode Perhitungan Jarak Euclidean, Haversine, Dan Manhattan Dalam Penentuan Posisi Karyawan,” *J. Tekno Insentif*, vol. 14, no. 2, hal. 69–77, 2020, doi: 10.36787/jti.v14i2.270.