

DAFTAR PUSTAKA

- [1] E. Waluyo, "Rancang Bangun Robot Brangkar Line Follower Pada Instalasi Gawat Darurat Menggunakan Threshold," Universitas Islam Negeri Sultan Syarif Kasim Riau Pekanbaru, Pekanbaru, 2020. [Online]. Available: <https://atauataurepository.uin-suska.ac.id/atau27409>
- [2] S. Aparigraha, W. Kurniawan, and A. S. Budi, "Implementasi Metode Complementary Filter pada Pengendali Robot Mobil menggunakan Gestur Tangan Manusia".
- [3] J. W. Leksono, A. Samudra, N. Yannuansa, and A. Fauzi, "Kendali Mobil Robot menggunakan Isyarat Tangan Berbasis Arduino," *Electro Luceat*, vol. 6, no. 2, pp. 228–235, Nov. 2020, doi: 10.32531/ataujelekn.v6i2.253.
- [4] R. Rendyansyah, "Navigasi Pada Mobile Robot Omnidirectional Dalam Menjelajah Ruang Menggunakan Support Vector Machine," *Setrum Sist. Kendali-Tenaga-Elektron.-Telekomun.-Komput.*, vol. 10, no. 1, Jun. 2021, doi: 10.36055/atausetrum.v10i1.10893.
- [5] E. L. Talakua, Y. A. K. Utama, and A. Makruf, "Sistem Kendali Mobile Robot Menggunakan Gestur Tangan Berbasis Wireless".
- [6] "Pengenalan Gestur Tangan Berbasis Metode Logika Fuzzy Untuk Mengendalikan Mobile Robot," Politeknik Negeri Bandung, Bandung, 2018. [Online]. Available: https://atauataudigilib.polban.ac.id/ataufiles/atau1/atau202/atau1/atau10211500000057-Non_Degree.pdf
- [7] M. Mudarris and S. G. Zain, "Implementasi Sensor Inertial Measurement Unit (IMU) untuk Monitoring Perilaku Roket," *AVITEC*, vol. 2, no. 1, Feb. 2020, doi: 10.28989/atauavitec.v2i1.610.
- [8] "Aplikasi Sensor Inertia Measurement Unit (Imu) Untuk Memperbaiki Gerak Berjalan Lurus Pada Robot Quadrupe," Institut Teknologi Sepuluh Noverber, Surabaya, 2018. [Online]. Available: https://atauataurepository.its.ac.id/atau57991/atau1/atau10211500000057-Non_Degree.pdf
- [9] T. N. Budimartono and R. B. Widodo, "Perancangan Aplikasi Realtime Berbasis Desktop dengan Sensor IMU pada Klasifikasi Gerakan Semaphore Menggunakan Metode CNN," 2022.
- [10] M. J. Caesariano, E. Setiawan, and H. Fitriyah, "Sistem Kendali Pitch, Roll dan Ketinggian Quadcopter dengan Isyarat Tangan menggunakan Kalman Filter".

- [11] A. S. Ritonga, E. S. Purwaningsih, and U. W. Putra, "Penerapan Metode Support Vector Machine (SVM) Dalam Klasifikasi Kualitas Pengelasan Smaw (Shield Metal Arc Welding)," 2018.
- [12] R. A. Iswahyudi, M. Imron, and Y. Novita, "Gyroscope as an alternative to replace katir on slender ship," 2021.
- [13] R. A. Melita, S. B. Bhaskoro, and R. Subekti, "Pengendalian Kamera berdasarkan Deteksi Posisi Manusia Bergerak Jatuh berbasis Multi Sensor Akselerometer dan Gyroscope," *ELKOMIKA J. Tek. Energi Elektr. Tek. Telekomun. Tek. Elektron.*, vol. 6, no. 2, p. 259, Jul. 2018, doi: 10.26760atauelkomika.v6i2.259.
- [14] A. H. Mustofa, "Diajukan kepada : Universitas Islam Negeri Maulana Malik Ibrahim Malang Untuk Memenuhi Salah Satu Persyaratan Dalam Memperoleh Gelar Sarjana Komputer (S.Kom)," 2019.
- [15] M. Rif'an, W. Djuriatno, N. Sulistiyanto, and P. Siwindarto, "Pemanfaatan 3 axis Gyroscope L3G4200D untuk pengukuran Sudut Muatan Roket," vol. 6, no. 2, 2012.
- [16] A. R. Sayyid and M. S. Ws, "Kontrol Mobil Robot Menggunakan Hand Gestur Recognition Dengan Metode Adaptive Neuro-Fuzzy Interference System (ANFIS)," vol. 2, no. 1, 2015.
- [17] A. E. Fransisco, G. E. Setyawan, and R. Maulana, "Sistem Kendali Navigasi Robot Beroda dengan Gestur Tangan Menggunakan Metode Kalman Filter".
- [18] M. H. Khoirul and F. Utaminingrum, "Sistem Pengontrol Presentasi Menggunakan Pengenalan Gestur Tangan Berbasis Fitur pada Contour dengan Metode Klasifikasi Support Vector Machine".
- [19] M. R. Azharfianto, N. C. Basjaruddin, and E. Rakhman, "Pengenalan Gestur Tangan Berbasis Augmented Reality Dan Metode Logika Fuzzy Untuk Mengendalikan Kendaraan".
- [20] S. Nor, M. A. Muslim, and M. Aswin, "Pengenalan Pola Dasar Angka berdasarkan Gerakan Tangan menggunakan Machine Learning".
- [21] M. C. Anwar, D. Minggu, and H. Praherdiono, "Implementasi Pengenalan Gestur Tangan Untuk Kendali Prototipe Unmanned Ground Vehicle (Ugv) Berbasis Pengolahan Citra," 2022.
- [22] S. M. Irsyad, A. Basuki, and B. S. B. Dewantara, "Rancang Bangun AirMouse Menggunakan Sarung Tangan Bersensor Berbasis ESP32," *J. Rekayasa Elektr.*, vol. 18, no. 3, Sep. 2022, doi: 10.17529ataujre.v18i3.25816.

- [23] M. R. Zaman and F. Utamingrum, “Rancang Bangun Sistem Deteksi Gestur Tangan untuk Pengendalian Slide Presentasi menggunakan Algoritme You Only Look Once Versi 3”.
- [24] M. Z. Saputra, N. C. Basjaruddin, and E. Sutjiredjeki, “Pengembangan Sarung Tangan Elektronik Penerjemah Bahasa Isyarat Dengan Metode Sensor Fusion”.
- [25] N. Hanafi, A. M. Miftahudin, N. A. Akbar C, and R. S. Dewanto, “Pengendalian Kecepatan Gerak Quadcopter Berbasis IMU pada Gerakan Tangan dengan Metode Template Matching,” *J. Rekayasa Elektr.*, vol. 14, no. 3, Dec. 2018, doi: 10.17529ataujre.v14i3.12032.