

DAFTAR PUSTAKA

- Adriansyah, A. (2014). Perancangan Robot Localization Menggunakan Metode Dead Reckoning. *SINERGI* , Volume 18.
- Ardhitya, S. N., & Hiryanto, L. (2010). Algoritma Kompresi Fraktal Sequential dan Paralel untuk Kompresi Citra. *Jurnal Ilmu Komputer dan Informasi* , Volume 3 Nomor 2.
- Arthaya, B., & Sadiyoko, A. (2007). Pengembangan Algoritma Pengenalan Bentuk dan Arah Objek pada Sistem Omnidirectional Vision Sensor. *Jurnal Teknik Elektro* , 74-81.
- Jatmiko, W., Alvissalim, M., Febrian, A., & R.Y.S, D. (2009). Metode Lokalisasi Robot Otonom Dengan Menggunakan Adopsi Algoritma Heuristic Searching dan Pruning untuk Pembangunan Peta Pada Kasus Search-And-Safe. *Jurnal Ilmu Komputer dan Informasi* , Volume 2.
- Kasaei, M. M., & Kasaei, S. H. (2010). Effective Mechatronic Models and Methods for Implementation an Autonomous Soccer Robot. *International Journal of Industrial Engineering & Production Research* , Volume 21.
- Kusumanto, R. D., Tompunu, A. N., & Pambudi, W. S. (2011). Klasifikasi Warna Menggunakan Pengolahan Model Warna HSV. *Jurnal Ilmiah Elite Elektro* , Volume 2 83-87.
- Lu, H., Li, X., Zhang, H., Hu, M., & Zheng, Z. (2013). Robust and Real-time Self-Localization Base on Omnidirectional Vision for Soccer Robots. *National University of Defense Technology* .

- Muhammad, D. (2011). Penggunaan Metode Newton dan Lagrange pada Interpolasi Polinom Pergerakan Harga Saham: Studi Kasus Saham PT Adaro Energi Tbk. *Sekolah Tinggi Elektro dan Informatika* .
- Nehmzow, U. (2001). Mobile Robotics: Research, Applications and Challenges. *Department of Computer Science* .
- Ramappa, M. H., & Krishnamurthy, S. (2012). Skew Detection, Correction and Segmentation of Handwritten Kannada Document. *International Journal of Advanced Science and Technology* , Volume 48.
- Safabakhsh, R., & Khadivi, S. (2001). Document Skew Detection Using Minimum-Area Bounding Rectangle. *Computer Engineering Department* , Volume 23.
- Sembor, D. R., Jovan, F., & Alvissalim, M. S. (2010). Pengenalan dan Pencarian Posisi Robot dalam Pencarian Sumber Kebocoran Gas. *Jurnal Ilmu Komputer dan Informasi* , Volume 3.
- Silva, J., Lau, N., JR, A., Rodrigues, J., & Azevedo, J. L. (2011). Word Modelling on an MSL Robotic Soccer Team. *Elsevier* .
- Sudibyo, R. W., Khalilullah, A. S., & Mahmudah, H. (2011). Pemetaan Posisi dan Sistem Navigasi Mobile Robot dalam Ruang Menggunakan Sensor Perpindahhan Jenis Optical Laser. *Institute Teknologi Sepuluh November Surabaya* .