

DAFTAR PUSTAKA

- [1] “Penerapan Prediksi Bola Pada Strategi Penyerangan Robot Sepakbola Upn Veteran Yogyakarta,” *Telemat. - J. Inform. Telekomun. Komputasi Elektron. dan Ind.*, vol. 14, no. 2, pp. 107–119, 2017.
- [2] A. Seekircher, A. Saminda, and U. Visser, “AI for robotic soccer: Accurate ball tracking with Extended Kalman Filters as a pre-requisite for a high-level behavior with Reinforcement Learning,” *23rd IEEE Int. Conf. Tools with Artif. Intell.*, no. October, 2011.
- [3] C. Yuan and S. Li, “Implement prediction of ball position in robot soccer using Kalman Filter,” in *2015 6th International Conference on Manufacturing Science and Engineering*, 2015, no. Icmse, pp. 1294–1298.
- [4] M. R. Kumaseh, L. Latumakulita, N. Nainggolan, and S. Citra, “Segmentasi Citra Digital Ikan Menggunakan Digital Fish Image Segmentation by Thresholding Method,” *J. Ilm. Sains*, vol. 13, 2013.
- [5] S. D. S. Saragih, “Implementasi dan Deteksi Pola Wajah Pada Citra Digital Menggunakan Skin Color dan K-Means Clustering,” Universitas Sumatera Utara, 2017.
- [6] Sahton, “Akuisisi dan Analisis Sistem Pengenalan Karakter Pada Citra Plat Nomor Kendaraan Menggunakan Metode Template Matching,” Universitas Lampung, 2012.
- [7] Y. Prakoso, “Desain dan Implementasi Pengukuran Posisi Bola Menggunakan Kamera 360 Derajat Pada Robot Sepak Bola,” Institut Teknologi Sepuluh Nopember, 2017.
- [8] M. Fadlullah, D. A. Darussalam, M. Maulana, M. Rovicky, M. E. Hadi, and Y. Syafarinda, “Implementasi Filter Morfologi Untuk Menghilangkan Noise Objek Pada Robot Sepak Bola,” *Indones. Symp. Robot. Syst. Control 2015*, pp. 44–48, 2017.
- [9] Daniyah, A. B. Yogatama, S. Fadmasetya, and C. Annam, “Prediction of Ball Direction on USEROS Goalkeeper Robot Using Kalman Filter,” in *Indonesia Symposium On Robotic System and Control 2019*, 2019.
- [10] No Name, “Logitech HD Webcam C525,” 2019. [Online]. Available: <https://www.logitech.com/id-id/product/hd-webcam-c525>. [Accessed: 15-Sep-2019].
- [11] G. J. Janacek, “Kalman Filter,” *Encyclopedia of Biostatistics*. John Wiley & Sons, Ltd, 18-Feb-2005.
- [12] A. N. A. Syarifuddin, D. A. Merdekawati, and E. Apriliani, “Perbandingan Metode Kalman Filter, Extended Kalman Filter, dan Ensambel Kalman

Filter pada Model penyebaran virus HIV/AIDS,” *Limits J. Math. Its Appl.*, vol. 15, no. 1, p. 17, 2018.

- [13] No Name, “Intel ® NUC Kit NUC6i7KYK,” 2016. [Online]. Available: <https://ark.intel.com/content/www/us/en/ark/products/95062/intel-nuc-kit-nuc6cayh.html>.
- [14] Future Technology Devices International Limited, “FT232R USB UART IC Datasheet Version 2.15,” 2019. [Online]. Available: www.ftdichip.com.
- [15] L. Yuwana and B. Pranata, “Pengendalian Level Ketinggian Air pada Bendungan dengan memanfaatkan Komunikasi Data Serial,” *J. Fis. dan Apl.*, vol. 8, pp. 1–6, 2012.
- [16] D. B. Saputro, “Sistem Kendali Arah Gimbal 3-Axis Menggunakan Gesture Kepala,” Universitas Muhammadiyah Yogyakarta, 2016.
- [17] J. K. Hilman, “Perancangan Sistem Kendali Dan Algoritma Mobile Robot Untuk Studi Kasus Maze Solving,” Universitas Komputer Indonesia, 2016.
- [18] M. R. Firmansyah, “Perancangan Sistem Kontrol Miniatur Hujan Salju Buatan Berbasis Mikrokontroler Arduino Mega 2560,” Politeknik Negeri Bandung, 2014.
- [19] H. Bangun, “Aplikasi Sistem Pakar Identifikasi Gaya Berpikir Berbasis Android,” Universitas Islam Negeri Sultan Syarif Kasim Riau, 2016.
- [20] E. Suryani, U. Salamah, Wiharto, and A. A. Wijaya, “Identifikasi Penyakit Acute Myeloid Leukemia (AML) Menggunakan ‘ Rule Based System ’ Berdasarkan Morfologi Sel Darah Putih Studi Kasus : AML2 dan AML4,” *Semin. Nas. Teknol. Inf. Komun. Terap. 2014(SEMANTIK 2014) Semarang, 15 Novemb. 2014*, vol. 2014, no. November, pp. 193–199, 2014.
- [21] I. Technologies, *DataSheet BTS7960B*. Munchen: Infineon Technologies AG, 2004.
- [22] F. C. Stiefanus, “Tugas Akhir Pengontrol Robot Soccer Beroda Berbasis Raspberry Pi 3 Sebagai Prototype Ersbi 2017 Small Size Soccer Robot Controller on,” Universitas Sanata Dharma, 2017.
- [23] F. A. Sholeh, “Monitoring Tekanan Biogas D LAB Eksperimental Farm Univeristas Muhammadiyah Malang,” Universitas Muhammadiyah Malang, 2017.
- [24] M. Royyan, “Implementasi Kalman Filter Dan Kontroler PID Untuk Robot Pendulum Terbalik,” Universitas Telkom, 2015.
- [25] A. Nez, L. Fradet, F. Marin, T. Monnet, and P. Lacouture, “Identification of noise covariance matrices to improve orientation estimation by kalman filter,” *Sensors (Switzerland)*, vol. 18, no. 10, pp. 1–19, 2018.