

## DAFTAR PUSTAKA

- Arduino, 2016, Arduino Mega2560, <https://www.arduino.cc>, diakses tanggal 21 Februari 2016.
- Cikarge, G., 2016, Purwarupa *Robot humanoid* Pemetik Stroberi menggunakan Kamera, *Tugas Akhir*, Sekolah Vokasi Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.
- Cutler, 2012, Understanding Euler Angles, <https://www.chrobotics.com>, diakses tanggal 18 Maret 2016.
- Depdiknas, 2008, Anggota gerak bawah, <https://kemdikbud.go.id>, diakses tanggal 5 Februari 2016.
- Dekker, M.H.P, 2009, *Zero-Moment Point Method for Stable Biped Walking*, *Internship report, Dep. Of Mechanical Engineering* Eindhoven University of Technology, Eindhoven.
- Electronicos Caldas, 2014, Datasheet Servo Motor TowerPro MG996, <http://www.electronicoscaldas.com>, diakses tanggal 10 April 2016.
- Gandjar, K., Filipus, R.K., Yohannes, T.T., Galih, S., Akhtur, F., 2009, *Perancangan Bentuk Geometrid an Derajat Kebebasan dan Analisa Kestabilan Robot humanoid "Makara I"*, Departemen Teknik Mesin, Universitas Indonesia, Depok.
- Ghifari, M., 2015, Implementasi Sistem Kendali PID Ziegler-Nichols pada Quadrotor, *Tugas Akhir*, Sekolah Vokasi Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.
- Halim, F.A., Tjen, A., 2007, Perancangan *Robot humanoid* Dengan Kemampuan Pergerakan Autonomus Mengikuti Objek, *Seminar Nasional Sistem dan Informatika*, Bali.
- Hariyanto, D., 2011, *Mobile Robot Pendeteksi Warna Bola dengan Sensor Kamera CMUCam3*, Pengembangan Tugas Akhir, Universitas Negeri Yogyakarta, Yogyakarta.
- Hauser, K., 2008, *Motion Planning for Legged and Humanoid robots*, *Disertasi*, Department Of Computer Science, Stanford University. California.

HITEC RCD., 2008, HS-7955TG High Torque Titanium Gear Coreless Ultra Premium Servo, <http://hitecrpd.com>, diakses tanggal 10 April 2016.

Iswara, P., Putra, A., 2012, Sistem Kontrol Keseimbangan Statis Robot Humanoid Joko Klana Berbasis Pengontrol PID, Jurusan Ilmu Komputer dan Elektronika, Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.

Kajita, S., Hirukawa, H., Harada, K. and Yokoi, K., 2014, *Introduction to Humanoid robotics*, Springer-Verlag Berlin Heidelberg.

Lauren, 2012, 10 DOF Sensor Mems, <http://www.dfrobot.com/wiki>, diakses tanggal 12 Desember 2015.

Muliady., Abidin, Z., Hadinata ,C., Kusuma, M., 2012, *Robot humanoid Pemain Bola*, Engineering, Universitas Kristem Maranatha, Bandung.

Pighixx, 2013, Arduino Mega2560 Pinout, <http://www.pighixx.com>, diakses tanggal 10 April 2016.

Purnama, A., 2012, Motor Servo, <http://elektronika-dasar.web.id>, diakses tanggal 9 April 2016.

Robotshop, 2013, Robot Arm Torque Tutorial, <https://www.robotshop.com>, diakses tanggal 19 Maret 2016.

SainSmart, 2014, SainSmart MEGA2560 R3 Development Board Compatible with Arduino Mega2560 R3, <http://www.sainsmart.com>, diakses tanggal 10 April 2016.

Thekashyap, 2011, How to use UML with a procedural language like C ?, <https://www.experts-exchange.com>, diakses tanggal 28 Mei 2016.

Wicaksono, R., 2013, Sistem Kendali *Step-motion Robot humanoid* 20 Derajat Kebebasan Dalam Mengikuti Suatu Warna, *Skripsi*, Fakultas Teknik Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta.