

DAFTAR PUSTAKA

- Pusat Prestasi Nasional. 2021. Pedoman Kontes Robot Indonesia. Jakarta: Kementerian Kependidikan dan Kebudayaan.
- Thai, Chi N. 2015. Exploring Robotics with ROBOTIS Systems. Switzerland: Springer.
- Taufiqurrachman. TKT312 – Otomasi Sistem Produksi. Diakses pada 20 Juli 2023, dari <https://bahan-ajar.esaunggul.ac.id/tkt312/>.
- Wardoyo, Siswo dkk. 2013. Rancang Bangun Alat Uji Karakteristik Motor DC Servo, Battery, dan Regulator untuk Aplikasi Robot Berkaki. SETRUM. 2(2).
- Sulistyo, Eko. 2015. Sistem Komunikasi Robot Humanoid Dalam Aplikasi Robot Penari. TE. 004.
- Pambudi, Nicko Satrio. 2018. Analisa Kestabilan Gerakan Statis Pada Robot Humanoid. E-Journal SPEKTRUM. 5(2).
- Robotis. 2023. E-manual AX-18a. Diakses pada 20 Februari 2023, dari <https://emanual.robotis.com/docs/en/dxl/ax/ax-18a/>
- Robotis. 2023. E-manual MX-28. Diakses pada 20 Februari 2023, dari <https://emanual.robotis.com/docs/en/dxl/mx/mx-28/>
- Susanto, Azhar. 2017. Sistem Informasi Akuntansi : pemahaman konsep secara terpadu
- Setyawan, Arinto. 2016. Dasar Sistem Kendali. Lampung: Anugrah Utama Raharja.
- Anggoro, Beni. 2013. Desain Pemodelan Kinematik Dan Dinamik Humanoid Robot. Diakses pada 20 Februari 2023, dari <https://onesearch.id/Record/IOS2852.41644/TOC>
- Siswaja, Hendy Djaya. 2008. Prinsip Kerja dan Klasifikasi Robot. Media Informatika. 7(3).
- Saballa, Joe. 2022. Russia Unveils Rocket-Launching Robot Dog. Diakses pada 20 Februari 2023, dari <https://www.thedefensepost.com/2022/08/17/russia-rocket-robot-dog/>
- Xiaomi. 2023. Mi Robot Vacuum-Mop Essential. Diakses pada 20 Februari 2023, dari <https://www.mi.co.id/id/mi-robot-vacuum-mop-essential/>
- Penglai. 2021. Fully automatic plastic bottles capping machine with robot caps dispensor system rotary capper equipment for filling line. Diakses pada 20

Februari 2023, dari <https://www.penglaichina.com/caps-robot-dispensor-capping-machine.html>

Robotis. 2023. Bioloid Series. Diakses pada 20 Februari 2023, dari <https://www.robotis.us/bioloid-1/>

Koop, Fermin. 2021. This Cafe In Japan Has Robot Waiters Controlled Remotely By Disabled Workers. Diakses pada 20 Februari 2023, dari <https://www.zmescience.com/science/cafes-japan-robot-waiters-disabled-workers-30112021/>

Jaya, Hendra. 2016. Desain Dan Implementasi Sistem Robotika Berbasis Mikrokontroler. Cetakan Pertama . Edukasi Mitra Grafika: Makassar.

Sulistyo, Eko. 2015. Sistem Komunikasi Robot Humanoid Dalam Aplikasi Robot Penari. TE. 004.

Soim, Sopian dkk. 2015. Perancangan Robot Humanoid Berbasis Mikrokontroler Atmega 32. TE. 006.

Mutawakkil, Muhammad Prabu. 2017. Analisis Struktur dan Pola Berjalan Robot Humanoid Menggunakan Metode Inverse Kinematic pada MATLAB. Jurnal Pengembangan Teknologi Informasi dan Ilmu Komputer. 1(1).

Latifa, Ulinnuha. 2018. Perancangan Robot Arm Gripper Berbasis Arduino Uno Menggunakan Antarmuka Labview. Barometer. 3(2).

Rusmida. 2015. Rancang Bangun Nampun Keseimbangan. Jurnal Ilmiah Mikrotek. 1(4).

Siallagan, Victor. 2019. Perancangan Pembangkit Tenaga Surya Dengan Pengarah Sinar Matahari Otomatis Berbasis Arduino Uno. Sigma Teknika. 2(2).

Robotis. Dynamixel Series. Diakses pada 20 Februari 2023, dari <https://www.robotis.us/dynamixel/>

Nugraha, Andy. 2018. Buku Ajar Kinematika. Universitas Lambung Mangkurat.

Yono, Sri. Torsi (torque) Pada Motor. Diakses pada 20 Februari 2023, dari https://www.academia.edu/22411954/Torsi_torque_Pada_Motor

Dutta, Sunandan. 2020. Gyro-Sensor-Based Vibration Control for Dynamic Humanoid-Robot Walking on Inclined Surfaces. Sensors. MDPI.

D. Djoudi, C. 2005. Optimal Reference Motions for Walking of a Biped Robot. International Conference on Robotics and Automation Barcelona. IEEE.

Gusyanti. 2013. Dasar Tari 1. Direktorat Pembinaan SMK.

Dutta, Sunandan. 2020. Gyro-Sensor-Based Vibration Control for Dynamic Humanoid-Robot Walking on Inclined Surfaces. *Sensors*. MDPI.

D. Djoudi, C. 2005. Optimal Reference Motions for Walking of a Biped Robot. *International Conference on Robotics and Automation Barcelona*. IEEE.

Gusyanti. 2013. *Dasar Tari 1*. Direktorat Pembinaan SMK.

Sholihin & Eka Susanti (2018). Humanoid Robot Control System Balance Dance Indonesia and Reader Filters Using Complementary Angle Values. *E3S Web of Conferences*, 31, SSN 2267-1242, <https://doi.org/10.1051/e3sconf/20183110003>.

Xia, Guangyu & Junyun Tay (2012). Autonomous Robot Dancing Driven by Beats and Emotions of Music. *Proceedings of the 11th International Conference on Autonomous Agents and Multiagent Systems (AAMAS 2012)*, Conitzer, Winikoff, Padgham, and van der Hoek (eds.),

