

DAFTAR PUSTAKA

- [1] Dzeini Rizki Ramadhan, Adnan Rafi Al Tahtawi, and Kartono Wijayanto, "Kendali Posisi Robot Lengan pada Misi Pick and Place dengan Metode Fuzzy Logic Control," 2021.
- [2] A. N. Gustica, M. Rivai, and T. Tasripan, "Implementasi sensor gas pada kontrol lengan robot untuk mencari sumber gas," *J. Tek. Pomits*, vol. 3, no. 1, pp. 90–95, 2014.
- [3] V. Ade, A. Hakim, A. Wibowo, P. Studi, T. Mesin, and U. P. Tegal, "ANALISA PENGEMBANGAN DRONE PENYEMPROTAN HAMA MENGETAHUI LUAS SEMPROTAN A = Keterangan : A = Luas lingkaran = Diameter lingkaran," vol. 10, no. 2, pp. 64–69, 2019.
- [4] V. M. Nirwana, I. R. Sastrahidayat, and A. Muhibuddin, "Pengaruh populasi tanaman terhadap hama dan penyakit tanaman tomat yang dibudidayakan secara vertikultur," *J. HPT*, vol. 1, no. 4, pp. 67–79, 2013.
- [5] A. Maulidi, U. Nrp, S. Dr, I. Djoko, M. R. Eng, and S. T. Mardiyanto, "System Development for Target Position Measurement Using Stereo Camera for Automatic Directional Weapon," 2016.
- [6] R. Ginting, R. Patmasari, and S. Aulia, "Sistem orientasi objek dengan metode stereo vision berbasis raspberry pi," *It J. Res. Dev.*, vol. 4, no. 1, pp. 72–85, 2019, doi: 10.25299/itjrd.2019.vol4(1).3562.
- [7] Taryudi, "Rancang bangun vision sensor menggunakan stereo kamera pada sistem manipulasi objek," *Autocracy J. Otomasi, Kendali dan Apl. Ind.*, vol. 5, no. 1, pp. 1–7, 2018, doi: 10.21009/autocracy.05.1.1.
- [8] A. Finali, "Metode stereo vision dengan kamera CMOS untuk pengukuran jarak," *J. ROTOR*, no. 2, pp. 52–58, 2016.
- [9] N. M. Hidayat, N. R. Supadmana Muda, and M. M. Hudha, "Implementasi Metode Stereo Vision Pada Robot Tempur Cia Versi N2Mr3 Dengan Menggunakan Dua Kamera," *J. Telkommil*, vol. 2, no. Mei, pp. 42–48, 2021, doi: 10.54317/kom.v2ime.144.
- [10] G. Pomaska, "Stereo vision applying OpenCV and raspberry Pi," *Int. Arch. Photogramm. Remote Sens. Spat. Inf. Sci. - ISPRS Arch.*, vol. 42, no. 2/W17, pp. 265–269, 2019, doi: 10.5194/isprs-archives-XLII-2-W17-265-2019.
- [11] Logitech, "C270 Hd Webcam," *Logitech.Com*, pp. 1–14, 2021, [Online]. Available: <https://www.logitech.com/en-us/products/webcams/c270-hd-webcam.960-000694.html>
- [12] D. Moolchandani, N. Shrivastava, A. Kumar, and S. R. Sarangi, "PredStereo: An Accurate Real-time Stereo Vision System," *Proc. - 2022 IEEE/CVF Winter Conf. Appl. Comput. Vision, WACV 2022*, pp. 4078–4087, 2022, doi: 10.1109/WACV51458.2022.00413.
- [13] T. Septirosya, H. P. Ratih, and T. Aulawi, "The Application Of Lamtoro Organic Liquid Fertilizer On Tomato ' S Growth," *Agroscrip*, vol. 1, no. 1, pp. 1–8, 2019.
- [14] N. N. Azmin, H. Hartati, S. Sumiati, and B. Bakhtiar, "Pengaruh pemberian

- pupuk hayati daun kersen terhadap pertumbuhan tanaman tomat (*solanum lycopersicum* l),” *Oryza (J. Pendidik. Biol.)*, vol. 9, no. 1, pp. 8–14, 2020, doi: 10.33627/oz.v9i1.343.
- [15] A. R. Putri, “Pengolahan citra dengan menggunakan web cam pada kendaraan bergerak di jalan raya,” *JUPI (Jurnal Ilm. Penelit. dan Pembelajaran Inform.*, vol. 1, no. 01, pp. 1–6, 2016, doi: 10.29100/jipi.v1i01.18.
 - [16] P. R. Aningtiyas, A. Sumin, and S. Wirawan, “Pembuatan aplikasi deteksi objek menggunakan tensorflow object detection API dengan memanfaatkan SSD MobileNet V2 sebagai model pra - terlatih,” *J. Ilm. Komputasi*, vol. 19, no. 3, pp. 421–430, 2020, doi: 10.32409/jikstik.19.3.68.
 - [17] O. E. Karlina and D. Indarti, “Pengenalan objek makanan cepat saji pada video dan real time webcam menggunakan metode You Look Only Once (YOLO),” *J. Ilm. Inform. Komput.*, vol. 24, no. 3, pp. 199–208, 2019, doi: 10.35760/ik.2019.v24i3.2362.
 - [18] A. D. Sidik and A. Ansawarman, “Prediksi Jumlah Kendaraan Bermotor Menggunakan Machine Learning,” *Formosa J. Multidiscip. Res.*, vol. 1, no. 3, pp. 559–568, 2022, doi: 10.55927/fjmr.v1i3.745.
 - [19] A. R. Wasril, M. S. Ghazali, and M. B. Mustafa, “Pembuatan Pendeteksi Obyek Dengan Metode You Only Look Once (Yolo) Untuk Automated Teller Machine (Atm),” *Maj. Ilm. UNIKOM*, vol. 17, no. 1, pp. 69–76, 2019, doi: 10.34010/miu.v17i1.2240.
 - [20] A. B. Asni and M. W. K, “Penerapan Metode Yolo Object Detection V1 Terhadap Proses Pendeteksian Jenis Kendaraan Di Parkiran,” vol. 6, no. 1, 2021.
 - [21] A. Setiyadi, E. Utami, and D. Ariatmanto, “Analisa Kemampuan Algoritma YOLOv8 Dalam Deteksi Objek Manusia Dengan Metode Modifikasi Arsitektur,” *J. Sains Komput. Inform. (J-SAKTI)*, vol. 7, no. 2, pp. 891–901, 2023.