

DAFTAR PUSTAKA

- [1] Tupan, N. R. Widuri, and R. Rachmawati, "ANALISIS BIBLIOMETRIK PUBLIKASI ILMIAH TENTANG PREDIKSI GEMPA BUMI BERBASIS DATA SCOPUS PERIODE TAHUN 2015-2020," *Libraria*, vol. 8, no. 1, pp. 31–48, Jun. 2020.
- [2] J. Inayah, A. Fanani, and W. D. Utami, "Klasterisasi Data Kejadian Gempa Bumi di Indonesia Menggunakan Metode K-Medoids," *Jurnal Sistem dan Teknologi Informasi (JustIN)*, vol. 12, no. 2, pp. 271–276, Apr. 2024, doi: 10.26418/justin.v12i2.73594.
- [3] R. Aprianti, K. Nadiyyah, H. Safitri, and T. Purwoningsih, "Peningkatan Pengetahuan Mengenai Mitigasi Bencana Gempa Bumi di Cianjur," vol. 4, no. 1, pp. 138–150, 2023.
- [4] M. A. Kuncoro and L. Maulana, "Aplikasi Pendataan Rumah Rusak Terdampak Gempa Cianjur Menggunakan Metode Kanban," *Media Jurnal Informatika*, vol. 16, no. 1, p. 116, Jun. 2024, doi: 10.35194/mji.v16i1.4391.
- [5] S. Sausan *et al.*, "Robot Pointer sebagai Penunjuk Jalan Tim SAR untuk Mempermudah Pencarian Korban Bencana Gempa," *Jurnal Rekayasa ElektriKa*, vol. 13, no. 2, p. 112, Aug. 2017, doi: 10.17529/jre.v13i2.7761.
- [6] Rudy and Lukas, "Pergerakan Jalan Stabil Robot Hexapod di Atas Medan yang Tidak Rata," *TESLA*, vol. 19, no. 2, pp. 211–220, Oct. 2017.
- [7] Y. Pratama, C. Saputra, A. N. Toscani, M. Irwan Bustami, and A. Taupiq, "Kontrol Navigasi Robot Hexapod berbasis Inverse Kinematic dan Body Kinematic untuk Stabilitas Optimal di Medan Ekstrem," *Technology and Science (BITS)*, vol. 6, no. 3, pp. 1898–1909, Dec. 2024, doi: 10.47065/bits.v6i3.6007.
- [8] M. Ramdani, Sahrudin, S. A. E. Ramdan, O. Heriyani, and H. Ramza, "PENGEMBANGAN ROBOT PEMADAM API BERKAKI 'UROITA-18,'" *Ejournal Kajian Teknik Elektro*, vol. 4, no. 1, pp. 83–94, May 2019.
- [9] R. Y. Adhitya *et al.*, "Sistem Pengendalian Robot KRSRI Menggunakan Logika Fuzzy Sugeno Orde Nol," *Jurnal Elektronika dan Otomasi Industri*, vol. 11, no. 1, pp. 159–168, May 2024, doi: 10.33795/elkolind.v11i1.4057.
- [10] M. S. Kurnia, A. Pracoyo, and L. Kamajaya, "Kontrol PID untuk Navigasi Robot Berkaki Berbasis Sensor TOF dan BNO055," *Jurnal Elektronika dan Otomasi Industri*, vol. 10, no. 3, pp. 462–470, Sep. 2023, doi: 10.33795/elkolind.v10i3.1952.
- [11] S. Sirmayanti, S. Amelia, N. Afifah, and I. Abduh, "Rekayasa Sistem Kendali Gripper melalui Robot Transporter menggunakan WiFi Module ESP8266," *Jurnal Telekomunikasi dan Komputer*, vol. 11, no. 1, pp. 51–64, Apr. 2021, doi: 10.22441/incomtech.v11i1.10091.
- [12] Muh. R. Kurniawan, "Implementasi Object Tracking Berbasis Filtering Warna Pada Sensor Kamera Pixy CMUcam 5," *Jurnal Fokus Elektroda*, pp. 1–4, [Online]. Available: <http://ojs.uho.ac.id/index.php/jfe/>
- [13] T. Partuti and A. Umyati, "PENGENALAN UPAYA MITIGASI

- BENCANA GEMPA BUMI UNTUK SISWA SEKOLAH DASAR DI KOTA SERANG,” *Jurnal Pengabdian Dinamika*, vol. 1, no. 6, pp. 1–6, Nov. 2019.
- [14] P. S. Hutahuruk, I. Trisakti, and C. K. Riyanto, “RESPONSE TIME, SARANA & PRASARANA PERGUDANGAN DAN DIKLAT SEARCH AND RESCUE (SAR) TERHADAP EFEKTIVITAS KERJA MISI OPERASI SAR DI BADAN SAR NASIONAL,” *Jurnal Manajemen Bisnis Transportasi dan Logistik (JMBTL)*, vol. 5, no. 2, pp. 221–228, 2019, [Online]. Available: <http://library.itl.ac.id/jurnal>
 - [15] N. H. Maulida, “STUDI LITERATUR PENERAPAN METODE PROTOTYPE DAN WATERFALL DALAM PEMBUATAN SEBUAH APLIKASI ATAU WEBSITE,” Apr. 2022, Accessed: Mar. 16, 2025. [Online]. Available: <https://www.researchgate.net/publication/359814579>
 - [16] Rendyansyah, K. J. Miraswan, A. P. P. Prasetyo, K. Exaudi, B. Sudrajat, and A. W. Sempurna, “Sistem Navigasi Robot Hexapod Menggunakan Behavior Dan Learning Vector Quantization,” *ELKHA*, vol. 11, no. 1, pp. 33–38, Apr. 2019.
 - [17] Supardiansyah, E. Derdian Marindani, and R. Ratiandi Yacoub, “IMPLEMENTASI MANIPULATOR PLANAR 4-DOF PENGHINDAR HALANGAN BERBASIS ARDUINO MEGA 2560.” [Online]. Available: <http://robosavvy.com/store/images/DAGU/MG>
 - [18] S. G. Ludony, M. Mulyadi, and K. Indriati, “RANCANG BANGUN PURWARUPA LENGAN ROBOT BERBANTUAN RASPBERRY PI,” *JURNAL ELEKTRO*, vol. 13, no. 2, pp. 115–124, Oct. 2020.