

BAB V

PENUTUP

Berdasarkan teori penunjang, metode perancangan serta hasil pengujian skripsi dengan judul “*Humanoid* Pencari Warna” dapat di simpulkan bahwa :

1. Dalam pengucapan untuk speech recognition, tingkat keberhasilan agar mini-pc mengidentifikasi tersebut sebesar 80%
2. Warna bola (merah,putih,biru,oranye,hitam) telah berhasil diidentifikasi oleh humanoid,dan humanoid berjalan mendekati warna tersebut
3. Robot berhasil berjalan dan mendekati warna bola, namun pergerakan robot untuk mendekati robot lambat

Untuk pengembangan skripsi ini, penulis berharap agar humanoid dapat mencari dan berjalan dengan cepat serta berputar ke arah benda yang bentuknya bola saja, karena humanoid juga akan mengikuti lomba *humanoid soccer league*

DAFTAR PUSTAKA

- Retanubun, Richard F. *ROBOT HUMANOID BERJALAN MENGIKUTI GARIS*, SKRIPSI S1 TEKNIK ELEKTRO FAKULTAS TEKNIK UNIVERSITAS KATOLIK WIDYA MANDALA SURABAYA, Surabaya, 2011
- Laganière, Robert. *OpenCV 2 Computer Vision Application Programming Cookbook*, Packt Publishing, Birmingham, 2011
- Fu, K. S. Gonzales, R. C. Lee, C. S. G. Robotics. Singapore : McGraw-Hill, inc., 1987
- Gonzales, R.C., Wintz, P, *Digital Image Processing*, Edisi Kedua, Addison Wesley, New Jersey, 2002
- Anil K. Jain, *Fundamental of Digital Image Processing*, Edisi pertama, Hlm (55), Prentice-Hall, New Jersey, 1991
- Atmega32A, *datasheet*,
<http://www.atmel.com/Images/doc8155.pdf>,
diakses pada 29 mei 2012
- Regulator 7805, *datasheet*,
<http://www.fairchildsemi.com/ds/LM/LM7805.pdf>,
diakses pada 30 april 2011
- Parallel Leg Mechanism,
<http://robosavvy.com/forum/viewtopic.php?t=6249&postdays=0&postorder=asc&start=0>,
diakses pada 1 april 2011