

## DAFTAR PUSTAKA

- ACRONAME*. (t.thn.). Diambil kembali dari [acroname.com:acroname.com/products/DEVANTECH-SRF05-SONAR-RANGING-MODULE?sku=R271-SRF05](http://acroname.com:acroname.com/products/DEVANTECH-SRF05-SONAR-RANGING-MODULE?sku=R271-SRF05)
- Andrianto, H. (2015). *PEMROGRAMAN MIKROKONTROLER AVR ATmega16 MENGGUNAKAN BAHASA C (CodeVisionAVR) Revisi Kedua*. Bandung: Informatika Bandung.
- Borrer, D.J., Triplehorn, C.A., and Johnson, N.F. 1992. *Pengenalan Pelajaran Serangga*. Edisi Keenam. Diterjemahkan oleh: Partosoedjono, S. dan Brotowidjoyo, M.D. Gajah Mada University Press. Yogyakarta.
- Digiwarestore. (t.thn.). *opencm904*. Diambil kembali dari [digiwarestore.com:https://digiwarestore.com/id/microcontroller-dev-tools/opencm904-a-442174.html](http://digiwarestore.com/id/microcontroller-dev-tools/opencm904-a-442174.html)
- Fathoni, G. (2014). *Software Bantu Pengaturan Motor Servo Untuk Penyusunan Pola Gerak Pada Robot Hexapod*. Yogyakarta: Fakultas Teknologi Industri Universitas Ahmad Dahlan.
- Madianto, N. (2015). *Algoritma Wall Following Untuk Stabilisasi Pergerakan Robot Hexapod*. Yogyakarta: Fakultas Teknologi Industri Universitas Ahmad Dahlan.
- Munadi, I. H. (2015). ANALISA KINEMATIK, DINAMIK DAN METODE GERAK KAKI MODEL SNOOPER HEXAPOD ROBOT. *ROTASI Vol. 17*, 144.
- Pradana, P. (2012). *Aplikasi Kendali Kalang Tertutup Pada Robot Pengikut Garis Hitam Berbasis Mikrokontroler*. Skripsi. Yogyakarta: Fakultas Teknologi Industri Universitas Ahmad Dahlan.
- Purnama, H. S. (2017). *Implementasi PID Wall Following Pada Robot Hexapod Untuk Kontes Robot Pemadam Api Indonesia*. Skripsi. Yogyakarta: Fakultas Teknologi Industri Universitas Ahmad Dahlan.
- Robotis e-Manual*. (t.thn.). Diambil kembali dari [emanual.robotis.com:emanual.robotis.com/docs/en/dxl/ax/ax-18a](http://emanual.robotis.com:emanual.robotis.com/docs/en/dxl/ax/ax-18a)
- Rudy, L. (2017). Pergerakan Jalan Stabil Robog Hexapod di Atas Medan yang Tidak Rata. *TESLA Vol. 19*, 215.
- Syahrul. (2014). *PEMROGRAMAN MIKROKONTROLER AVR Bahasa ASSEMBLY dan C*. Bandung: Informatika Bandung.