

## DAFTAR PUSTAKA

- Andrianto, H. (2015). *PEMROGRAMAN MIKROKONTROLER AVR ATmega16 MENGGUNAKAN BAHASA C (CodeVisionAVR) Revisi Kedua*. Bandung: Informatika Bandung.
- Budi Suharto, S. (2013). Sistem Navigasi Wall Following Robot KRPAI Divisi Berkaki Menggunakan Kontroler PID. Skripsi, Surabaya: Fakultas Teknik Universitas Brawijaya.
- Budiyanto Setyo. (2012). Sistem Logger Suhu dengan Menggunakan Komunikasi Gelombang Radio. Jakarta: Fakultas Teknik, Universitas Mercu Buana.
- Digiwarehouse. (t.thn.). *opencm904*. Diambil kembali dari digiwarehouse.com: <https://digiwarehouse.com/id/microcontroller-dev-tools/opencm904-a-442174.html> (Diakses 28 Juni 2019)
- DIKTI (2019). *Panduan Kontes Robot Pemadam Api Indonesia 2019 (KRPAI 2019)*.
- Fathoni, G. (2014). *Software Bantu Pengaturan Motor Servo Untuk Penyusunan Pola Gerak Pada Robot Hexapod*. Yogyakarta: Fakultas Teknologi Industri, Universitas Ahmad Dahlan.
- Fredy, Sumaryo Sony, dan Pangaribuan Porman. (2018). PERANCANGAN SISTEM MONITORING SEPEDA MOTOR MENGGUNAKAN MODUL GPS BERBASIS ANDROID. Bandung: Fakultas Teknik Elektro, Universitas Telkom.

- Madianto, N. (2015). *Algoritma Wall Following Untuk Stabilisasi Pergerakan Robot Hexapod*. Yogyakarta: Fakultas Teknologi Industri Universitas Ahmad Dahlan.
- Manoonpong, P. (2004). *Biomechatronics. Biologically Inspired Six-Legged Walking Machine AMOS-WD06*. diperoleh dari: <http://www.manoonpong.com/AMOSWD06.html> (Diakses 20 Juni 2019)
- Munadi, I. H. (2015). ANALISA KINEMATIK, DINAMIK DAN METODE GERAK KAKI MODEL SNOOPER HEXAPOD ROBOT. *ROTASI Vol. 17*, 144.
- Pashenkov, N. (2004) *One-Chip Solution to Intelligent Robot Control: Implementing Hexapod Subsumption Architecture Using a Contemporary Microprocessor*. diperoleh dari: <http://www.ratstar.com/?v=variant> (Diakses 29 Juni 2019)
- Purnama, H. S. (2017). IMPLEMENTASI *PID WALL FOLLOWING* PADA ROBOT *HEXAPOD* UNTUK KONTES ROBOT PEMADAM API INDONESIA. Yogyakarta: Fakultas Teknologi Industri Universitas Ahmad Dahlan.
- 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.