

## DAFTAR PUSTAKA

- Ali, M. 2004. Pembelajaran Perancangan Sistem Kontrol PID dengan Software MATLAB. Yogyakarta. Universitas Negeri Yogyakarta.
- Andi Chairunnas (2017) ‘Penerapan Algoritma Tripod Gait pada Robot Hexapod Menggunakan Arduino Mega128’, *Jurnal Penelitian Pos dan Informatika*, 7(1), p. 37. Available at: <https://doi.org/10.17933/jppi.2017.0701003>.
- Budi Suharto, S. (2013). Sistem Navigasi Wall Following Robot KRPAI Divisi Berkaki Menggunakan Kontroler PID. Skripsi, Surabaya: Fakultas Teknik Universitas Brawijaya.
- Buku Panduan Kontes Robot Pemadam Api Indonesia (KRPAI) 2019. Direktorat Penelitian dan Pengabdian kepada Masyarakat, Direktorat Jenderal Pendidikan Tinggi, Kementerian Pendidikan Nasional. Jakarta. 2019.
- DIKTI. 2017. Panduan Kontes Robot Pemadam Api Indonesia 2017. Jakarta : DIKTI.
- Dzulfiqar, M.D. and Widodo, N.S. (2019) ‘Implementasi PID Navigasi Pelacakan Titik Api dengan Sensor Flame Array pada Robot Hexapod untuk Kontes Robot Pemadam Api Indonesia’, *Buletin Ilmiah Sarjana Teknik Elektro*, 1(3), p. 131. Available at: <https://doi.org/10.12928/biste.v1i3.1126>.
- Fahmizal, Effendi, A.K., Iskandar, R. (2011). Implementasi Sistem Navigasi Behavior Based dan Kontroler PID pada Manuver Robot Maze. Institut Teknologi Sepuluh November. Surabaya.
- Fathoni, G. (2014). Software Bantu Pengaturan Motor Servo Untuk Penyusunan Pola Gerak Pada Robot Hexapod. Skripsi, Yogyakarta: Fakultas Teknologi Industri Universitas Ahmad Dahlan.
- Gumelar, A. W., Syauqy, D., & Akbar, S. R. (2018). Implementasi Metode Simple Maze Wall Follower Dengan Menggunakan Free RTOS Pada Robot Maze. *Jurnal Pengembangan Teknologi Informasi Dan Ilmu Komputer*, 2(11).
- Isvara, Yudi, Dinara Enggar Prabakti, W. P. (2010). Algoritma Tripod Gait dan Kinematika Balikan pada Robot Hexapod. Institut Teknologi Bandung.

- Khidir, Malik. (2013). Sistem Kontrol Gerak Robot Hexapod Menggunakan Algoritme Tigerpod Gait Berbasis Inverse Kinematic. Fakultas MIPA Universitas Gadjah Mada. Yogyakarta.
- Nurul, A., Winarno, T. and Komarudin, A. (2021) ‘Sistem Navigasi Robot Berkaki Menggunakan Sensor Lidar Dengan Metode PID’, *Jurnal Elektronika dan Otomasi Industri*, 8(1), p. 109. Available at: <https://doi.org/10.33795/elk.v8i1.234>.
- Pradana, P. (2012). Aplikasi Kendali Kalang Tertutup Pada Robot Pengikut Garis Hitam Berbasis Mikrokontroler, Skripsi. Yogyakarta: Fakultas Teknologi Industri Universitas Ahmad Dahlan.
- S. dan P. Ponnury, “Gait Generation with Smooth Transition for Visualization and Gas Detection in HEXDRAKE Robot,” *International Journal of Advanced Research in Electrical, Electronics and Instrumentation Engineering*, vol. 6, no. 10, pp. 7534-7541, 2017.
- Tumbel, B., Poekoel, V.C. and Kambey, F.D. (2018) ‘Penerapan Algoritma Wall Following Pada Robot Quadruped Pemadam Api’, p. 10.