

## DAFTAR PUSTAKA

- Amri, Harnan Sholichul. 2010. *Sensor Uvtron Sebagai Pendeteksi Api Pada Robot Pemadam Api Berbasis Mikrokontroler Atmega853*. Jawa Tengah: Universitas Sebelas Maret
- Dudek, Gregory & Michael Jenkin. 2000. *Computational Principles of Mobile Robotics*. New York: Cambridge University Press.
- Hidayat, Latif dkk. 2011. *Perancangan Robot Pemadam Api Divisi Senior Berkaki*. Jurnal Ilmiah Semesta Teknik Vol. 14, No. 2, 112-116.
- Jati, Lukas Ardiyanto Herlambang. 2018. *Robot Pemadam Api Berkaki Dengan Algoritma Depth First Search*.
- Lesmana, Liana. 2018. Bab II Tinjauan Pustaka. <https://docplayer.info/69680243-Bab-ii-tinjauan-pustaka.html>. Diakses Senin, 27 Januari 2020
- Nasrudin, Ahmad. 2017. *Implementasi Inverse Kinematics untuk Robot Quadruped Menggunakan Sensor Accelerometer*. Jember: Universitas Jember
- Philips Semiconductors. 2000. *The I2c-Bus Specification Version 2.1*.
- Rahayu, Fitri. 2017. *Sistem Navigasi Menggunakan Sensor Ultrasonik Pada Robot Hexapod Pendeteksi Kebocoran Gas LPG*. Palembang: Politeknik Negeri Sriwijaya
- Rangkaian Sound Activation Atau Tone Detector Menggunakan IC LM567. <http://makeuseofarduino.blogspot.com/2015/01/rangkaian-soundactivation-atau-tone.html>. Diakses Senin, 30 Maret 2020
- Rizky, Muhammad Agung. 2019. *Implementasi Algoritma Depth First Search Dalam Mencari Titik Api Pada Robot Hexapod*. Palembang: Teknik Elektronika Politeknik Negeri Sriwijaya.
- SD21 - 21 Channel Servo Driver Module. <https://www.robotelectronics.co.uk/hm/sd21tech.html>. Diakses Selasa, 07 April 2020
- Setiawan, Ariyono. 2015. *Robot Pemadam Api Dengan Tracking Targe Menggunakan Accelerometer Berbasis Mikrokontroler Arduino DueI*. e-Jurnal Narodroid, Vol. 1 No.1 Januari 2015.
- Simanjuntak, Rymond T. 2008. *Perancangan Robot Pemadam Api Berbasis Mikrokontroler AT89C51*. Medan: Teknik Elektro Universitas Sumatera Utara.

Tumbel, Bryan., dkk. 2018. Penerapan Algoritma Wall Following Pada Robot  
Quadruped Pemadam Api. Manado: Universitas Negeri Sam Ratulangi

Wibowo, Wahyu. 2017. *Implementasi Inverse Kinematics Pada Pergerakan Robot  
Quadruped*. Surabaya: Institut Teknologi Surabaya