

DAFTAR PUSTAKA

- Habibi, D.Y. 2010. "Penerapan Inverse Kinematik Terhadap Pergerakan Kaki Pada Robot Hexapod". *Jurnal ITS UNDERGRADUATE PAPER*, 19303, 1808760.
- Kurniawan Agustian Indra, Feriyonika, Pramono Sabar. 2018. "Inverse Dan Body Kinematics Pada Robot Hexapod". *9TH INDUSTRIAL RESEARCH WORKSHOP AND NATIONAL SEMINAR*.
- Oscar. 2022. Inverse Kinematics For Hexapod and Quadruped Robots. Diambil dari: [<https://oscarliang.com/arduino-hexapod-robot/>] (1 Januari 2022)
- Syakur Asy Abdullah, Maulana Rizal, Setiawan Eko. 2020. "Perancangan Dan Implementasi Sistem Pola Berjalan Pada Robot Hexapod Menggunakan Metode Inverse Kinematik". *Jurnal PENGEMBANGAN TEKNOLOGI INFORMASI DAN ILMU KOMPUTER*, Vol.4, No.6 1875-1881.