

DAFTAR TABEL

Tabel 2.1 Spesifikasi Mikrokontroler Arduino Mega 2560.....	14
Tabel 2.2 Jenis-jenis Pin yang dimiliki Mikrokontroler Arduino Mega 2560.....	15
Tabel 2.3 Spesifikasi Motor Servo mg90.....	20
Tabel 3.1 Penggunaan Alat	33
Tabel 3.2 Penggunaan Bahan.....	34
Tabel 3.3 Hasil pengujian robot Quadruped ke ruang 1 dan ke ruang 2.....	41
Tabel 3.4 Hasil waktu memadamkan api.....	42
Tabel 3.5 Hasil pengujian motor servo	42
Tabel 4.1 Biaya Pembelian Bahan	44
Tabel 4.2 Unjuk Kerja Robot Quadruped Berbasis Arduino Mega 2560.....	47

UNIVERSITAS NEGERI SEMARANG

UNIMED

THE *Character Building* UNIVERSITY