

DAFTAR PUSTAKA

- [1] F. I. Nugraha, Pemberian Pakan Ikan Otomatis Pada Kendaraan Permukaan Tak Berawak, Bandung: Telkom University, S1 Teknik Elektor, 2022.
- [2] D. Dkk, "Perancangan Kapal Tanpa Awak Penebar Pakan Ikan di Wilayah Pesisir Pantai Berbasis Mikrokontroller Arduino," *Majalah Ilmiah Mekanika*, Vols. 19, No.2, p. 74, 2 Maret 2020.
- [3] M. B. Dkk, "Penjimatan Masa dan Tenaga dengan Iot fish Feeder bagi Ternakan Ikan Sangkar," 2022.
- [4] F. Erick, "Implementasi Kontrol Gerak Penjejakan Pada Autonomous Drone Boat Menggunakan Fuzzy Logic Control," Vols. 7, no.3, pp.8580-8606, 2020.
- [5] H. J.J, "Mesin Penggerak Utama Motor Diesel," *Deepublish*, 2014.
- [6] Perbani. Dkk, "Pembangunan Sistem Penentuan Posisi dan Navigasi Berbasis Sistem Unmanned Surface Vehicle (USV) untuk Survei Batimetri," *Jurnal Itenas Rekayasa*, vol. Vol. XVIII, p. 12, Januari 2014.
- [7] A. M. A, "PERANCANGAN DAN IMPLEMENTASI SISTEM NAVIGASI PADA ROBOBOAT AUTONOMOUS BERBASIS PENGOLAHAN CITRA," p. 4, 2013.
- [8] Suja. Dkk, "Sistem Navigasi pada Unmanned Surface Vehicle untuk Pemantauan Daerah Perairan," *Jurnal Rekayasa dan Teknologi Elektro*, Vols. Volume 11, No. 1, pp. 32-33, Januari 2017.
- [9] Prasetyo. Dkk, "PERANCANGAN SISTEM NAVIGASI PADA KAPAL (MCST-1 SHIP AUTOPILOT) UNTUK MENDUKUNG SISTEM AUTOPILOT," p. 2.
- [10] Ulum. Dkk, "PROTOTYPE PENGAPLIKASIAN GPS TRACKER ONLINE PADA KENDARAAN BERMOTOR," p. 1.
- [11] Muliady. Dkk, "Perancangan dan Realisasi Robot Underwater Autonomous Penjejak Garis dengan Metoda Thresholding dan Moments," *5th Indonesian Symposium on Robotic Systems and Control*, pp. 97-98, 6 Juni 2017.
- [12] Fadli. Dkk, "SISTEM NAVIGASI SEMI AUTONOMOUS PADA ROBOBOAT BERBASIS RASPBERRY PI TERINTEGRASI DENGAN GPS MENGGUNAKAN METODE PATHPLANNING," pp. 31-35.

- [13] Dabit. Dkk, "Perancangan Kapal Tanpa Awak Penebar Pakan Ikan di Wilayah Pesisir Pantai Berbasis Microcontroller Arduino," *Majalah Ilimiah Mekanika* , vol. Vol 19 No.2, p. 74, 2 Maret 2020.
- [14] Nofanti. Dkk, "Perancangan And Implementasi Sistem Komunikasi Dan Kontrol Formasi Pada Swarm Boat," *Proceeding of Engineering*, vol. Vol 4 no.2, p. 1582, 2 Agustus 2017.
- [15] "IMPLEMENTASI KONTROL GERAK PENJAJAKAN PADA AUTONOMUS DRONE BOAT MENGGUNAKAN FUZZY LOGIC CONTROL," *e-Proceeding of EGINEERING*, vol. Vol.7, p. 8590, 3 Desember 2020.
- [16] R. M, "PERPADUAN ANTARA PROPELLER DAN DAUN KEMUDI GUNA MENGOPTIMALKAN PROLPULSI DAN MANUVER KAPAL SERTA EFESIENSI BAHAN BAKAR," vol. Vol 6 No.2, p. 126, Juni 2009.