

DAFTAR PUSTAKA

- [1] Pusat Riset Perikanan, "Pengembangan Teknologi Budidaya Ikan Air Tawar,", Feb 25, 2014. Available: PENGEMBANGAN TEKNOLOGI BUDIDAYA IKAN AIR TAWAR – Puriskan – Pusat Riset Perikanan (kkp.go.id). [Diakses 12 Okt 2021].
- [2] Jumalli, S., Tang, U. M., & Mulyadi. *The Modified of Automatic Feeder for Increasing Effectiveness of Fish Meal in Take*.
- [3] Akilesh, S. K. (2017). Smart *Fish feeder*. In International Journal of Scientific Research in Computer Science, Engineering and Information Technology 2017 IJSRCSEIT (Vol. 2, Issue 2). www.ijsrcseit.com.
- [4] Immersa-Lab.com(2018, 7 Februari), Pengertian *Gyroscope* dan Cara Kerjanya, Diakses pada 25 Oktober 2021,dari Pengertian *Gyroscope* dan Cara Kerjanya - Immersa Lab (immersa-lab.com).
- [5] Immersa-Lab.com(2018, 7 Februari), Pengertian *Accelerometer* dan Cara Kerjanya, Diakses pada 25 Oktober 2021,dari Pengertian *Accelerometer* dan Cara Kerjanya - Immersa Lab (immersa-lab.com).
- [6] “Dasar-Dasar Autopilot atau Flight controller – AERO ENGINEERING.” .
- [7] Alfeno Sandro, & Devi Ririn Eka Cipta. (2017). Implementasi Global Positioning System(GPS) Dan LocationBased Service(LSB)Pada Sistem Informasi Kereta Api Untuk Wilayah Jabodetabek, 7(2), 1–7.
- [8] I. Ketut Sukarasa.”Karakteristik Simulasi Motor DC dengan Pengontrol Proporsional.” 2016. Fakultas Matematika Dan Ilmu Pengetahuan Alam. Universitas UDAYANA.
- [9] Rahmat, & Wiyono. (2018). Pengendali MotorServo Posisi Dengan Kendali Pid Berbasis Mikrokontroler Atmega.
- [10] Saputra, F. R., & Rivai, M. (2018). Autonomous Surface Vehicle sebagai Alat Pemantau Lingkungan Menggunakan Metode Navigasi *Waypoint*. *Jurnal Teknik ITS*, 7(1). <https://doi.org/10.12962/j23373539.v7i1.28493>
- [11] Arief, R. R., Erfianto, B., & Si, S. (n.d.). Desain Autonomous Surface Vehicle Berbasis ArduPilot.

- [12] Z. Jamal, “Implementasi Kendali Pid Penalaan Ziegler-Nichols Menggunakan Mikrokontroler,” *J. Inform.*, vol. 15, no. 1, pp. 81–88, 2015.
- [13] K. J. Åström and T. Hägglund, “PID controllers: theory, design, and *tuning*,” vol. 2. 1995.