

DAFTAR PUSTAKA

- Alblitary, F. K. (2017). Rancang Bangun Alat Pemberi Pakan Ikan Otomatis Pada Kolam Ikan Gurami Berbasis Arduino. *Institut Sepuluh Nopember Surabaya*, 118.
- Ardiyan, S., F, D., Winarto, W., & Baharta, R. (2020). Rancang Bangun Mesin Penebar Pakan Ikan Berbasis Programmable Logic Controller. *Jurnal Ilmiah Teknik Pertanian - TekTan*, 12(2), 82–94. <https://doi.org/10.25181/tektan.v12i2.1907>
- Arman, Dermawan, Lewi, & Muhammad, A. K. (2019). Rancang Bangun Sistem Penebar Pakan Dan Pengatur Level Air Serta Sistem Informasi Pada Tambak Ikan Lahan Pasang. *Seminar Nasional Penelitian & Pengabdian Kepada Masyarakat, 2019*, 112–117.
- Dhopir, Muh Ilham Ali and Prasetyo, M. D. (2016). Rancang bangun alat otomatisasi pembuatan beton berbasis PLC. *Journal of Chemical Information and Modeling, motor DC*, 8–42.
- Fernando, A. (2012). Design Entrepreneur School. *e-journal .uajy.ac.id*, 10.
- Herliabriyana, D., Kirono, S., & Handaru, H. (2019). Sistem Kontrol Pakan Ikan Lele Jarak Jauh Menggunakan Teknologi Internet of Things(IoT). *Jurnal Ilmiah Intech : Information Technology Journal of UMUS*, 1(02), 62–74. <https://doi.org/10.46772/intech.v1i02.70>
- Kelana, P. P., Yaqin, R. I., Haris, R. B. K., Alfakhri, A., & Alviani, A. M. (2021). Studi Performansi Mesin Pelontar Pakan Ikan terhadap Gaya Sentrifugal. *Jurnal Riset Teknologi Industri*, 15(2), 191. <https://doi.org/10.26578/jrti.v15i2.6934>
- Lhokseumawe, P. N., Pengantar, K., Alwie, rahayu deny danar dan alvi furwanti, Prasetio, A. B., & Andespa, R. (2020). Tugas Akhir Tugas Akhir. *Jurnal Ekonomi Volume 18, Nomor 1 Maret201*, 2(1), 41–49.

- Lisanty, N., Aji, S. B., & Pamujati, A. D. (2020). BUDIDAYA PERIKANAN SKALA KECIL: STUDI KASUS TERNAK IKAN GURAMI (*OSPHRONEMUS GOURAMY*) DI DESA MOJOSARI KECAMATAN KRAS KABUPATEN KEDIRI. *Jurnal Agrinika : Jurnal Agroteknologi dan Agribisnis*, 4(1). <https://doi.org/10.30737/agrinika.v4i1.796>
- Lisanty, N., Bayu, S., & Pamujati, A. D. (2020). *BUDIDAYA PERIKANAN SKALA KECIL : STUDI KASUS TERNAK IKAN GURAMI (OSPHRONEMUS GOURAMY) DI DESA MOJOSARI*. 4(1).
- Melfianora. (2019). Penulisan Karya Tulis Ilmiah dengan Studi Literatur. *Open Science Framework*, 1–3.
- Mosahab, R., Mahamad, O., Ramayah, T., RA Nur Amalina, Ekonomi, F., Diponegoro, U., Citraluki, J., Studi, P., Fakultas, A., Dan, E., Surakarta, U. M., Efendi, P., Mandala, K., ﴿بِسْمِ اللّٰهِ الرَّحْمٰنِ الرَّحِيْمِ﴾, Fayzollahi, S., Shirmohammadi, A., Latifian, B., 崔宇红, 楚恒亚, ... Wayendt, N. (2015). BAB I Latar Belakang. *Fire extinguisher performance evaluation with GelTech solutions inc.'s FireIce water additive on class 2-A and 40-A cribs and A ten-tire fire in general accordance with UL 711*, 4(45), 811–821.
- Prihadianto, B. D., & Darmo, S. (2021). Aplikasi Teknologi 3D Printer Dalam Rangka Pengembangan Pembuatan Komponen Miniatur Di Karang Taruna Dusun Bendungan. *KACANEGERA Jurnal Pengabdian pada Masyarakat*, 4(1), 57. <https://doi.org/10.28989/kacanegara.v4i1.739>
- Ramadhan, V. M., & Trilaksana, A. (2019). PERKEMBANGAN PERIKANAN DARI BUDIDAYA TRADISIONAL KE BUDIDAYA MODERN DI KABUPATEN SAMPANG TAHUN 2003-2017 Agus Trilaksana. *Journal Pendidikan Sejarah*, 7(2).
- Sifa, A., Endramawan, T., Badruzzaman, M. Fikri Al-aziz, Rifa'i, A., & Suhenda. (2019). Pengujian Performansi Mesin Pelontar Pakan Ikan Otomatis. *Prosiding Industrial Research Workshop and National Seminar*, 53–58.
- Sutiani, L., Bachtiar, Y., & Saleh, A. (2020). *Analisis Model Budidaya Ikan Air*

Tawar Berdominansi Ikan Gurame (Osphronemus Gouramy) di Desa Sukawening , Bogor , Jawa Barat (Model Analysis of Freshwater Fish which is Dominated by Gurame Fish (Osphronemus Gouramy) in Sukawening Village ,. 2(2), 207–214.

Wahyuni, S., Mudarris, Askar, A., Ayusnin, S. R., & Zain, S. G. (2018). Ground Rapid Transit System with Magnetic Suspension - 1, 2, 3. *Bundesminist Forsch Technol Forschungsber Technol Forsch Entwickl T 74-38, 4, 42–49.*

Witono, MT., R. P. ST., & M.Eng., S. N. ST. (2017). PERANCANGAN PEMERIAN PAKAN IKAN SECARA OTOMATIS DAN MANUAL BERBASIS RASPBERRY Pi. *Umrah.*