II.2 Tabel Perbandingan Pustaka

Tabel II-1 Tabel Referensi

No	Judul Paper	Nama	Tahun	Metode yang
No		Pengarang	Publikasi	digunakan
1	Rancang Bangun	Kalimin	2014	Mikrokontroler
	Pemberi Makan			AtMega8535,
	Otomatis Pada Tambak			Motor DC untuk
	Udang Berbasis			buka tutup wadah
	Mikrokontroler			dan Fitur timer.
	AtMega8535			
2	Pemberi Pakan Ikan dan	Jaya dan		Motor AC
	Udang Otomatis	Rahmat		menggunakan
			2005	RPM untuk
				mengatur
				persebaran pakan.
3	Rancang Bangun Alat	Ardiwijoyo,		Research and
	Pemberi Pakan Ikan	Jamalluddin		Development
	Dengan Sistem	dan		(R&D) dan remote
	Automatisasi Berbasis	Abd.Muis	2018	control
	Arduino Uno R3	Mappalotteng		
	Dengan Sistem Kendali			
	SMS			
4	Sistem cerdas	Aditya M,	2012	Modul motor
	penampung dan	Gema I.P,		driver, modul
	pemberian pakan ikan	Muhammad		mikrokontroler dan
	pada pusat budidaya	Taufik A dan		trek/jalur motor DC
	ikan berbasis	Sri K. S		
	mikrokontroler			

5	Rancang Bangun Alat			Mikrokontroler,
	Pemberi Pakan Ikan		2013	RTC (Real Time
	Koki Otomatis Pada	Yohanes		Clock) dan Motor
	Aquarium Berbasis	Sergio Sili		DC
	Mikrokontroler			
	AT89S52			
6	Perancangan Dan			Load Cell untuk
	Pembuatan Alat Pemberi			menimbang berat
	Pakan Udang Otomatis	Ika Kartika	2010	pakan dan
	Dengan Menggunakan	Sari	2010	Mikrokontroler
	Mikrokontroler			AT89S51.
	AT89S51			
7	Penerapan Ading	Ade A.H, Iwan S dan Bagus Prasetyo	2016	Motor AC yang
	(Automatic Feeding)			diatur oleh RPM
	Pintar Dalam Budidaya			sebagai pelontar
	Ikan Pada Kelompok			dan motor stepper.
	Petani Ikan Sekitar			
	Sungai Irigasi Di			
	Kelurahan Komet Raya			
8	Rancang Bangun Sistem			Sensor
	Pemberi Pakan Udang	Ai Nurazizah		Hydrophone dan
	Otomatis Menggunakan		2019	Sensor Temperatur
	Sensor Hydrophone			
	Yang Terintegrasi Oleh			
	Smartphone			
	L.	1	L	

Jika dilihat di Tabel II-1, dapat disimpulkan bahwa perbandingan dari setiap penelitian-penelitian yang sebelumnya masih belum ada sistem pemberian pakan udang berdasarkan deteksi respon suara udang menggunakan sensor *Hydrophone*.