

DAFTAR PUSTAKA

- [1] E. T. Sayed *et al.*, “A critical review on environmental impacts of renewable energy systems and mitigation strategies: Wind, hydro, biomass and geothermal,” *Sci. Total Environ.*, vol. 766, no. 144505, 2021, doi: 10.1016/j.scitotenv.2020.144505.
- [2] V. P. MS, C. Shravan, H. V Raj, M. F. Faza, and N. N. P. M, “Automatic Solar Panel Positioning and Maintenance System,” *Int. J. Res. Appl. Sci. Eng. Technol.*, vol. 10, no. IX, 2022, doi: <https://doi.org/10.22214/ijraset.2022.46865>.
- [3] D. Gielen, F. Boshell, D. Saygin, M. D. Bazilian, N. Wagner, and R. Gorini, “The role of renewable energy in the global energy transformation,” *Energy Strateg. Rev.*, vol. 24, pp. 38–50, 2019.
- [4] M. R. W. Kusuma, E. Apriaskar, and D. Djunaidi, “Rancang Bangun Sistem Pembersih Otomatis Pada Solar Panel Menggunakan Wiper Berbasis Mikrokontroler,” *Techné J. Ilm. Elektrotek.*, vol. 19, no. 1, pp. 23–32, 2020.
- [5] H. Nurjaman and T. Purnama, “Pembangkit Listrik Tenaga Surya (PLTS) Sebagai Solusi Energi Terbarukan Rumah Tangga,” *J. Edukasi Elektro*, vol. 6, no. 2, pp. 136–142, 2022, doi: <https://doi.org/10.21831/jee.v6i2.51617>.
- [6] R. Rauf *et al.*, *Matahari sebagai Energi Masa Depan Panduan Lengkap Pembangkit Listrik Tenaga Surya (PLTS)*. Yayasan Kita Menulis, 2023.
- [7] A. Renaldi and S. Nurhaedah, “Kontrol Otomatis Pembersih Panel Surya Berbasis IoT dengan Menggunakan Platform Thingspeak,” (*Doctoral Diss. Politek. Negeri ujung Pandang*), 2023.
- [8] R. Putrautama, “Rancang Bangun Prototipe Alat Pembersih Panel Panel Surya Otomatis,” (*Doctoral Diss. Politek. Negeri ujung Pandang*), 2022.
- [9] A. S. P. Ariski, T. Dewi, and P. Risma, “The Implementasi Robot Line Follower Sebagai Peghntar Makanan/Minuman Di Restoran Modern,” *J. Appl. Smart Electr. Netw. Syst.*, vol. 5, no. 1, pp. 36–40, 2024.
- [10] A. R. Audilina, P. Pangaribuan, and A. S. Wibowo, “Perancangan sistem kendali pada prototipe AGV berbasis line follower menggunakan kontrol logika fuzzy,” *e-Proceeding of Engineering*, vol. 6, no. 2, pp. 2912-2920, Aug. 2019.
- [11] M. Joni, K., Ulum and Z. Abidin, “Robot Line Follower Berbasis Kendali Proportional-Integral-Derivative (PID) Untuk Lintasan Dengan Sudut Ekstrim,” *J. Infotel*, vol. 8, no. 2, pp. 138–142, 2016.