

DAFTAR PUSTAKA

- Andriyat Krisdiawan, R. (2018). Implementasi Model Pengembangan Sistem GDLC dan Algoritma Linear Congruential Generator pada Game Puzzle. *Jurnal Nuansa Informatika*, 12(2), 9.
- Andriyat Krisdiawan, R. (2019). Penerapan Model Pengembangan Gamegdlc (Game Development Life Cycle) Dalam Membangun Game Platform Berbasis Mobile. *Jurnal Nuansa Informatika*, 2(1).
- Chris Crawford. (1997). *The art of game design* (eBook). Vancouver, WA: Washington State University Vancouver.
- Fajar Oktanugraha, R., & Nudin, S. R. (2020). Implementasi Algoritma A* (A Star) Dalam Penentuan Rute Terpendek Yang Dapat Dilalui Non Player Character Pada Game Good Thief. *Journal of Informatics and Computer Science*, 02.
- Harsadi, P., & Siswanti, S. (2019). Penerapan Pathfinding Menggunakan Algoritma A* Pada Non Player Character (NPC) Di Game. *Jurnal Ilmiah SINUS*, 17(2), 39. <https://doi.org/10.30646/sinus.v17i2.423>
- Heriyanto, E., Erna Kumalasari Nurnawati, E., & Andayati, D. (2018). Implementasi Kecerdasan Buatan Pada Game Menggunakan Metode Pathfinding Dengan Game Engine Unity3D. *Jurnal SCRIPT*, 5(2), 57–62.
- Igri Achmad Fahrezi. (2018). *Pengembangan Game Platform “Adventure Of Tom The Black Hair” Dengan Mengimplementasikan Metode Finite State Machine*. Universitas Islam Indonesia.
- Jesse Schell. (2008). *The art of game design : a deck of lenses* (Book). Pittsburgh, PA : Schell Games.
- Kiki, S., Supriyadin, & Imam, S. (2018). Menghitung Rute Terpendek Menggunakan Algoritma A* Dengan Fungsi Euclidean Distance. *Sentika*, 70–79.
- Pramono, A. (2015). Algoritma Pathfinding A* Pada Game RPG Tanaman

Higienis. *Jurnal Edukasi Dan Penelitian Informatika (JEPIN)*, 1(2).
<https://doi.org/10.26418/jp.v1i2.12517>

Umar, R., Yudhana, A., & Prayudi, A. (2021). *Analisis Perbandingan Algoritma Dijkstra, A-Star, Dan Floyd Warshall Dalam Pencarian Rute Terdekat Pada Objek Wisata Kabupaten Dompu*. 8(2), 227–234.
<https://doi.org/10.25126/jtiik.202182866>

Zidane, I. M., & Ibrahim, K. (2018). Wavefront and a-star algorithms for mobile robot path planning. *Advances in Intelligent Systems and Computing*, 639, 69–80. https://doi.org/10.1007/978-3-319-64861-3_7

