

DAFTAR ISI

ABSTRAK.....	i
ABSTRACT.....	ii
KATA PENGANTAR	iii
UCAPAN TERIMA KASIH.....	iv
DAFTAR ISI.....	vi
DAFTAR TABEL.....	ix
DAFTAR GAMBAR	x
DAFTAR ISTILAH	xiii
DAFTAR SINGKATAN	xiv
BAB I PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang Masalah.....	1
1.2 Rumusan Masalah	2
1.3 Batasan Masalah.....	3
1.4 Tujuan dan Manfaat	3
1.5 Metode Penelitian.....	4
1.6 Sistematika Penulisan	5
1.7 Jadwal Pelaksanaan	6
BAB II LTINJAUAN PUSTAKA	7
2.1 Automated Guided Vehicle	7
2.2 Conveyor Diverting System.....	7
2.3 Arduino Mega	8
2.4 Driver Motor EMS 30A H-Bridge	9
2.5 Motor BLDC	10
2.6 Photodiode	11

2.7 Radio Frequency Identification (RFID)	12
2.8 Sensor cahaya LDR (Light Dependent Resistor)	13
2.9 Konsep Solusi / Fungsi Sistem.....	13
BAB III PERANCANGAN SISTEM	15
3.1 Pemilihan Konsep	15
3.2 Desain Sistem.....	15
3.2.1 Desain Sistem Pergerakan AGV	16
3.2.2 Desain Sistem Conveyor Diverting System.....	17
3.2.2.1 Proses Penerimaan Barang	18
3.2.2.2 Proses Pengiriman Barang	19
3.3 Desain Perangkat Keras	19
3.3.1 Perancangan Perangkat Keras Sistem Line Follower Pada AGV	20
3.3.2 Perancangan Perangkat Keras Convetor Diverting System	20
3.4 Desain Perangkat Lunak	21
3.4.1 Sistem Pergerakan AGV	21
3.4.2 Sistem Penerimaan Barang	23
3.4.3 Sistem Pengiriman Barang.....	24
BAB IV PENGUJIAN DAN ANALISIS SISTEM	25
4.1 Pengujian Hasil Pembacaan Sensor Photodioada Dengan Serial Monitor Pada Arduino	25
4.2 Pengujian Driver Motor 30A H Bridge.....	28
4.3 Pengujian Motor BLDC dan Motor DC.....	31
4.4 Pengujian Hasil Pembacaan Sensor LDR	33
4.5 Pengujian RFID Reader	35
4.6 Pengujian Pergerakan AGV dengan pembacaan sensor	37

4.7 Pengujian Penghentian AGV Dengan RFID dan pergerakan Conveyor Diverting System	42
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN.....	46
5.1 Kesimpulan	46
5.2 Saran.....	47
DAFTAR PUSTAKA	48
LAMPIRAN	50