

DAFTAR GAMBAR

Gambar II-1 Robot AGV[4].....	4
Gambar II-2 Rangkaian Sensor Proximity.....	5
Gambar II-3 Hubungan Photodiode Dengan Intensitas Cahaya[3].....	6
Gambar II-4 Cara Kerja Sensor <i>Proximity</i> [2]	6
Gambar II-5 Arduino Mega 2560[6]	7
Gambar II-6 Driver Motor L298N.....	8
Gambar II-7 Prinsip <i>H-Bridge</i> Untuk Mengatur Putaran Motor[9]	8
Gambar II-8 Prinsip Kerja Motor DC.....	9
Gambar II-9 Prinsip Kerja RFID[3]	10
Gambar III-1 Diagram Blok Sistem	13
Gambar III-2 Tampak Samping Robot	16
Gambar III-3 Tampak Atas AGV.....	17
Gambar III-4 Jalur Yang Digunakan	17
Gambar III-5 Diagram Alir Mikrokontroler <i>Slave</i>	18
Gambar III-6 Diagram Alir Keseluruhan Sistem	19
Gambar III-7 Diagram Alir Algoritma Mengantar Beban dan Pulang.....	21
Gambar III-8 Diagram Alir Algoritma Pengambilan Beban.....	22
Gambar IV-1 Hasil Pengiriman Data <i>Serial</i> Pada <i>Serial Monitor</i>	26
Gambar IV-2 Hasil Penerimaan Data <i>Serial</i> Pada <i>Serial Monitor</i>	26