

## DAFTAR ISI

<b>LEMBAR PENGESAHAN .....</b>	<b>ii</b>
<b>LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS.....</b>	<b>iii</b>
<b>ABSTRAK .....</b>	<b>iv</b>
<b><i>ABSTRACT</i> .....</b>	<b>v</b>
<b>KATA PENGANTAR.....</b>	<b>vi</b>
<b>UCAPAN TERIMA KASIH.....</b>	<b>vii</b>
<b>DAFTAR GAMBAR.....</b>	<b>xi</b>
<b>DAFTAR TABEL .....</b>	<b>xiii</b>
<b>Bab I PENDAHULUAN .....</b>	<b>1</b>
I.1 Latar Belakang .....	1
I.2 Rumusan Masalah .....	1
I.3 Tujuan Penelitian .....	2
I.4 Batasan Masalah .....	2
I.5 Metode Penelitian .....	2
I.6 Sistematika Penulisan .....	3
<b>Bab II TINJAUAN PUSTAKA.....</b>	<b>4</b>
II.1 Cara Kerja Konsep Solusi.....	4
II.2 Automated Guided Vehicle (AGV).....	4
II.3 Rotary Encoder .....	5
II.4 Sensor Accelerometer .....	6
II.5 Differential Steering .....	6
II.6 Perhitungan Kecepatan Linear AGV menggunakan Rotary Encoder <sup>[7]</sup> .....	7
II.8 Persamaan Kinematika Robot <sup>[9,10]</sup> .....	9
II.9 Odometry Localization <sup>[10]</sup> .....	10

<b>Bab III PERANCANGAN SISTEM.....</b>	<b>14</b>
III.1 Diagram Blok Sistem .....	14
III.2 Diagram Alir Kerja Sistem Pada AGV .....	15
III.3 Diagram Alir Kerja Sistem Pada User .....	17
<b>Bab IV HASIL PERCOBAAN DAN ANALISA.....</b>	<b>18</b>
IV.1 Pengambilan Data Kecepatan <i>Encoder</i> .....	18
IV.2 Pengambilan Data Kecepatan Accelerometer .....	21
IV.3 Hasil Perhitungan Posisi Sumbu Koordinat $(x,y)$ dan arah $(\theta)$ .....	23
IV.4 Pemetaan Berdasarkan Jalur <i>Plan</i> .....	35
<b>DAFTAR PUSTAKA .....</b>	<b>42</b>