

DAFTAR GAMBAR

Gambar II-1 <i>Automated Guided Vehicle</i> [3]	5
Gambar II-2 Prinsip Kerja Mikrokontroler[4]	6
Gambar II-3 Arduino Mega 2560[5]	6
Gambar II-4 Rangkaian Sensor Proximity.....	7
Gambar II-5 Prinsip Kerja Photodiode[7].....	8
Gambar II-6 Hubungan Photodiode Dengan Intensitas Cahaya[7].....	9
Gambar II-7 Prinsip Pemantulan Ultrasonik[9]	11
Gambar II-8 Fungsi Pin Pada Driver Motor L298N[11]	12
Gambar II-9 Medan Magnet Membawa Arus Mengelilingi Konduktor[12]	13
Gambar II-10 Reaksi Garis Fluks[12]	14
Gambar III-1 Perancangan Sistem Keseluruhan	15
Gambar III-2 Diagram Blok Sensor	16
Gambar III-3 Tampak Samping Mekanik Robot	18
Gambar III-4 Desain Lintasan.....	19
Gambar III-5 Arduino Mega 2560[5].....	19
Gambar III-6 Rangkaian Sensor <i>Proximity</i>	21
Gambar III-7 Sensor Proximity	22
Gambar III-8 Perbedaan Pola Sensor Garis	22
Gambar III-9 Sensor Ultrasonik HC-SR04[9]	23
Gambar III-10 Driver Motor L298N[11].....	23
Gambar III-11 Motor DC 12V[12].....	24
Gambar III-12 Baterai Lipo 3S 1500 mAh[13].....	25
Gambar III-13 Mekanik Penampang	26

Gambar III-14 <i>Flowchart</i> Pembacaan Garis.....	27
Gambar III-15 <i>Flowchart</i> Sistem Pengangkat Beban.....	28
Gambar IV-1 Grafik Pembacaan Nilai Sensor Proximity.....	30
Gambar IV-2 Grafik Perbandingan Sensor Dengan Jarak Sebenarnya.....	32
Gambar IV-3 Grafik Perbandingan Nilai PWM dan Tegangan Keluaran Driver Motor Roda Penggerak	34
Gambar IV-4 Grafik Perbandingan Nilai PWM dan Tegangan Keluaran Driver Motor Terhadap Motor Penampang	34