

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	ii
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS.....	iii
ABSTRAK	iv
<i>ABSTRACT</i>	v
KATA PENGANTAR.....	vi
UCAPAN TERIMA KASIH.....	vii
DAFTAR GAMBAR.....	xi
DAFTAR TABEL	xiii
Bab I PENDAHULUAN	1
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
Bab II TINJAUAN PUSTAKA.....	4
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 ^[7]	7
II.8 Persamaan Kinematika Robot ^[9,10]	9
II.9 Odometry Localization ^[10]	10

Bab III PERANCANGAN SISTEM.....	14
III.1 Diagram Blok Sistem	14
III.2 Diagram Alir Kerja Sistem Pada AGV	15
III.3 Diagram Alir Kerja Sistem Pada User	17
Bab IV HASIL PERCOBAAN DAN ANALISA.....	18
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 (θ)	23
IV.4 Pemetaan Berdasarkan Jalur <i>Plan</i>	35
DAFTAR PUSTAKA	42