

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil pengujian dan analisa yang telah dilakukan dapat disimpulkan sebagai berikut:

- a. Mekanisme *forklift* dapat menggunakan motor *stepper* sebagai penggerak utamanya yang dikontrol dengan metode SPR menggunakan Raspberry Pi 4 Model B kemudian diolah dengan driver DRV8825.
- b. Penggunaan motor *stepper* sebagai penggerak utamanya karena motor *stepper* dapat dikendalikan putarannya sesuai keinginan kita dan torka yang dihasilkan tidak kalah dari motor dc.
- c. Penggunaan sensor HC – SR04 sebagai sensor jarak sangat membantu untuk mengetahui posisi ketinggian garpu *forklift* yang dimana pembacaan sensor tersebut dapat digabungkan dengan metode SPR pada motor *stepper* dan juga berguna untuk mengetahui jarak antara AGV dengan *pallet*.

5.2 Saran

Prototype mekanisme *smart forklift* masih memerlukan konfirmasi posisi *pallet* berada pada bagian atas atau bawah, alangkah lebih baiknya jika konfirmasi tersebut digantikan langsung dengan sensor ataupun penambahan sebuah kamera untuk mengetahui posisi *pallet* yang sedang berada di bawah atau di atas.