

BAB V

PENUTUP

5.1. Kesimpulan

Berdasarkan hasil percobaan sistem gerak robot AGV berbasis Raspberry Pi 4, dapat ditarik kesimpulan sebagai berikut:

- a. Robot AGV mampu berpindah posisi sesuai perintah.
- b. Keakuratan pergerakan robot AGV pada pola lintasan memiliki rata-rata beda sudut sebesar $3,015^\circ$.
- c. Penggunaan modul L298N mampu mengontrol pergerakan motor DC.
- d. menggunakan penggerak motor DC memiliki torsi yang baik dan kecepatan yang stabil.
- e. Menggunakan servo MG996R mampu mengatur kemudi AGV. Untuk belok kanan duty cycle PWM 31%, sedangkan untuk belok kiri duty cycle PWM 51%.

5.2. Saran

Robot AGV ini masih menggunakan system kendali roda yang konvensional. Dengan begitu, masih sangat memungkinkan untuk dikembangkan lebih lanjut.