

LAMPIRAN



1.32% PLAGIARISM
APPROXIMATELY

Report #11636786

PENDAHULUAN Latar Belakang Pada era perkembangan teknologi saat ini, banyak perusahaan yang berlomba untuk memproduksi robot-robot yang dapat membantu pekerjaan manusia, terlebih demi mengefesiansikan waktu serta tenaga dalam produksi suatu barang. Robot yang tengah dikembangkan pada lingkungan industri adalah AGV (Automated Guided Vehicle) ialah kendaraan kendali otomatis. AGV merupakan sebuah mobil robot yang berjalan mengikuti petunjuk atau line pada lantai, atau menggunakan sensor maupun laser untuk bergerak ke arah yang telah ditentukan [1]. AGV terpaut unggul dibandingkan dengan sejenisnya dalam efisiensi waktu dan fleksibilitas lain yang dimilikinya [2]. Berbeda dengan forklift kebanyakan dikendalikan oleh manusia atau manual, AGV memberikan keakuratan posisi yang tinggi, waktu beroperasi jangka panjang, biaya operasi sangat rendah serta perawatan lebih mudah, dan meningkatkan keamanan [3]. Jenis AGV yang sekarang digunakan pada bidang industri merupakan jenis AGV line follower. Dimana AGV akan berpindah dari posisi satu tempat menuju tempat lainnya dengan menggunakan path guidance yang diletakkan disepanjang jalur perpindahan AGV. Path guidance merupakan garis disepanjang jalur yang berwarna, jalur yang bermagnet serta laser [4]. Model navigasi pada path guidance merupakan sistem yang sederhana, sering

REPORT CHECKED
#1163678627 OCT 2020, 2:47 PM

AUTHOR
AGUSTIN HESTI PERTIWI

PAGE
1 OF 24