

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2. 1 Arduino UNO.....	8
Gambar 2. 3 Sensor Infrared TCRT 5000.....	9
Gambar 2.4 ESP32-CAM.....	10
Gambar 3.1 Langkah - langkah pelaksanaan.....	11
Gambar 3.2 Tahapan Metodologi Pengembangan Prototipe.....	14
Gambar 4.1 Blok Diagram.....	21
Gambar 4.2 Diagram Alir Conveyor.....	22
Gambar 4.3 Diagram Alir Robot.....	23
Gambar 4.4 Diagram Alir Gerak Prototipe.....	24
Gambar 4.5 Diagram Alir Sensor Prototipe.....	25
Gambar 4.6 Perancangan Rangkaian Elektronika.....	27
Gambar 4.7 Perancangan Fisik Conveyor.....	28
Gambar 4.8 Perancangan Fisik Conveyor (Tampak Atas).....	29
Gambar 4.9 Perancangan Fisik Conveyor (Tampak Samping).....	30
Gambar 4.10 Perancangan Fisik Prototipe Robot.....	31
Gambar 4.11 Perancangan Fisik Prototipe Robot (Tampak Samping).....	32
Gambar 4.12 Perancangan Fisik Prototipe (Tampak Atas).....	33
Gambar 4.13 Perancangan Fisik Prototipe Robot (Tampak Belakang).....	34
Gambar 5.1 Perakitan Alur Daya Conveyor.....	39
Gambar 5.2 Perakitan Rangkaian Sistem Conveyor.....	39
Gambar 5.3 Perakitan Rangkaian Keseluruhan Conveyor.....	40
Gambar 5.4 Perakitan Alur Daya Prototipe Robot.....	41
Gambar 5.5 Perakitan Rangkaian Sistem Prototipe Robot.....	42
Gambar 5.5 Perakitan Rangkaian Sistem Prototipe Robot.....	43
Gambar 5.7 Kode Program Prototipe Robot (Library dan Untuk Penentuan Pin).....	44
Gambar 5.8 Kode Program Prototipe Robot (Untuk Pendeklarasian Output).....	45
Gambar 5.9 Kode Program Prototipe Robot (Untuk Menghitung Berapa Banyak Barang).....	45
Gambar 5.10 Kode Program Prototipe Robot (Untuk Pembacaan Sensor Infrared).....	46
Gambar 5.11 Kode Program Prototipe Robot (Untuk Robot Bergerak).....	46
Gambar 5.12 Kode Program Prototipe Robot (Untuk Robot menampilkan Status).....	47