**ANALISA PLANNING UAS  
TEAM SHIFT**

1. PLAN A

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **AGV LIDAR** | | | |
| **Strength** | **Weaknesses** | **Opportunities** | **Threats** |
| * AGV Lidar **dapat digunakan** (bergerak sesuai waypoint) | * **Tidak dapat melakukan integrasi** dengan control server pada AGV LF dan kemungkinan untuk integrasi control server dengan AGV Lidar sangat kecil dikarenakan main task yang cukup berat * Sistem karakuri **tidak dapat didemonstrasikan dengan baik** (hanya dapat mengambil / mengantar) * Sistem AGV LF **tidak bisa menggunakan algoritma path planning** | * Tidak ada | * Masih harus menyelesaikan **kelistrikan** AGV Lidar * Ada 4 task utama yang harus dikerjakan (Akuisisi data sensor, path planning, pemosisian, dan integrasi komunikasi) yang akan **sangat menguras waktu** * **Waktu** pengerjakan task yang **sangat singkat** (1 bulan) |

1. PLAN B

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **AGV LINE FOLLOWER** | | | |
| **Strength** | **Weaknesses** | **Opportunities** | **Threats** |
| * Sistem karakuri dapat didemonstrasikan **sedikit lebih baik** (dapat mengambil/mengantar, penggunaan scheduller, penggunaan path planning) dengan perkiraan demonstrasi sebesar 60% | * **Memerlukan resource** yang lebih untuk mengerjakan bagian hardware * Memerlukan **kesiapan dari sistem karakuri** **dan track line** agar algoritma path planning dapat diuji secara sempurna | * Progres AGV LF yang **lebih baik** jika dibandingkan dengan AGV Lidar | * Proses riset AGV LF yang **terganggu oleh kegiatan pameran** |