

## **BAB V**

### **KESIMPULAN DAN SARAN**

#### **5.1 Kesimpulan**

1. *Robot* pengantar makanan di restoran dimsum berhasil dibuat menggunakan sistem minimum ATmega 16A dan komponen pendukung lainnya.
2. *Robot* pengantar makanan di restoran dimsum telah berhasil diprogram menggunakan *CodeVision AVR*.

#### **5.2 Saran**

1. Sebaiknya menggunakan *PID control* agar pergerakan *robot* lebih halus dalam mengikuti *line follower*.
2. Motor roda pada *robot* sebaiknya diganti yang memiliki kecepatan lebih tinggi untuk mempersingkat waktu perjalanan *robot*.
3. Sebaiknya *robot* dilengkapi dengan sistem *database*, agar dimsum yang diambil oleh konsumen dapat langsung tercatat pada *database* restoran.