

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

Bab ini merupakan bab penutup yang berisi kesimpulan dari hasil penelitian dan analisis dari Tugas Akhir ini serta saran bagi pengembangan Robot Pemindah Barang.

5.1 Kesimpulan

1. Telah berhasil dibuat robot pemindah barang berbasis mikrokontroler ATmega 32 dalam bentuk *prototipe*.
2. Robot telah berhasil mengenali lintasan yang dibuat dan berjalan mengikuti lintasan tersebut.
3. Robot berhasil memindahkan barang (mengangkat barang dari tempat awal dan menurunkan barang di tempat tujuan).

5.2 Saran

1. Perlu dilakukan perbaikan pada sistem mekanik yang masih kurang sempurna agar lebih presisi, sehingga pengambilan dan penempatan barang lebih akurat.
2. Sensor *infrared* yang masih mengalami gangguan yang berasal dari luar berupa cahaya sinar matahari yang mempengaruhi penerima dan pemancar *infrared* agar gangguan dapat minimalisir.
3. Karena masih merupakan *prototipe*, diharapkan bisa diaplikasikan pada bidang industri yang sebenarnya.