

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

Pada bab ini disimpulkan hasil dari realisasi dan disampaikan saran mengenai hal yang bisa ditambahkan untuk penelitian selanjutnya agar mendapatkan hasil yang lebih baik.

V.1 Kesimpulan

- Implementasi algoritma MUSIC (*Multiple Signal Classification*) pada robot pencari arah kedatangan suara dengan menggunakan masukan 2 buah sensor menghasilkan *error* dengan tingkat yang cukup besar. Hasil data mikrokontroler pada pengamatan Tabel IV.1 menunjukkan bahwa robot hanya dapat menemukan sudut kedatangan 0° dan 160° . Dan dengan melalui perhitungan, sudut yang dihasilkan hanya 0° dan 180° . Hal ini disebabkan keterbatasan pengolahan *floating* dari mikrokontroler dan jumlah sensor yang digunakan.
- Untuk algoritma dengan perbandingan keluaran antara 2 sensor, robot pencari dapat menemukan posisi sumber suara dengan jarak kurang dari 15 cm dan sudut bervariasi berdasarkan posisi akhir robot terhadap sumber suara.

V.2 Saran

Untuk pengembangan tugas akhir ini, jumlah sensor suara yang digunakan lebih dari 2 sensor suara, untuk mendapatkan sudut yang lebih baik.