

## BAB V

### SIMPULAN DAN SARAN

Bab ini merupakan bab penutup yang berisikan mengenai simpulan dari hasil pengujian dan analisis dari Tugas Akhir ini, serta saran bagi pengembangan Tugas Akhir ini selanjutnya.

#### 5.1 Simpulan

Berdasarkan hasil pengujian dan data yang didapatkan dapat disimpulkan :

1. Robot otonomus penghindar rintangan dengan menggunakan stereo vision berhasil direalisasikan pada objek dengan warna merah dan menghadap robot
2. Arah datangnya cahaya tidak berpengaruh secara signifikan terhadap pengukuran jarak.
3. Robot mampu menghindari rintangan pada beberapa kondisi dengan jarak sebelum berbelok sebenarnya antara 28 hingga 39 cm.

#### 5.2 Saran

Saran untuk pengembangan lebih lanjut dari sistem ini adalah dapat menambahkan pemrosesan seperti *edge detection* ataupun *object recognition*, sehingga objek yang dideteksi tidak hanya berupa warna dan objek yang dikenali dapat semakin bervariasi.