

## BAB V

### KESIMPULAN DAN SARAN

#### 5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil perancangan dan pengujian terhadap alat yang telah di buat, maka dapat diambil kesimpulan sebagai berikut :

1. Pembuatan robot *forklift* penyimpan dan pengambil barang dengan line follower berbasis mikrokontroler secara mandiri telah berhasil direalisasikan.
2. Berdasarkan percobaan pengantaran barang sebanyak 36 kali, tingkat keberhasilan robot *forklift* adalah 88,9 %
3. Berdasarkan percobaan pengambilan barang sebanyak 36 kali, tingkat keberhasilan robot *forklift* adalah 94,4 % dari

#### 5.2 Saran

Saran yang dapat diberikan untuk perkembangan alat yang telah dibuat lebih lanjut adalah sebagai berikut :

1. Motor yang digunakan sebaiknya memiliki daya yang lebih agar dapat mengangkat barang yang lebih berat.
2. Tambahan beban sebagai pengimbang di bagian belakang robot agar dapat membawa barang yang lebih berat.