

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

Dalam Bab ini akan diberikan beberapa kesimpulan dan juga beberapa saran yang dapat digunakan untuk pengembangan selanjutnya.

5.1 Kesimpulan

1. Dari hasil pengamatan langkah yang dihasilkan robot dari start hingga finish sudah sesuai dengan yang diinginkan dan tidak menabrak halangan yang ada.
2. Dari hasil percobaan, robot dapat melakukan perintah ke arah kanan, kiri, atas, dan bawah dengan benar.
3. Robot hanya dapat bergerak secara horizontal dan vertikal sehingga langkah-langkah dengan sudut 60 derajat tidak dapat dilakukan. Dan menyebabkan hasil langkah tidak 100% sama dengan hasil simulasi.

5.2 Saran

1. Robot ini dan metodenya dapat dikembangkan lebih lanjut di masa yang akan datang, misalnya untuk mewujudkan sebuah mobil dengan driver otomatis yang dapat menentukan jarak terdekat dan tercepat yang harus dilalui ketika dimasukkan perintah tempat tujuan yang harus dicapai.
2. Pembuatan robot dalam tugas akhir ini, penulis hanya menghasilkan gerakan horizontal dan vertikal. Untuk pengembangan selanjutnya dapat dikembangkan metodenya sehingga robot dapat melakukan gerakan dengan sudut 45 derajat.