

Kesimpulan

Kesimpulan yang didapat dari tugas akhir ini sebagai berikut:

1. Keberhasilan Robot menghindari rintangan dan mendeteksi titik tujuan berupa sumber cahaya dipengaruhi oleh posisi rintangan, posisi awal robot dan intensitas cahaya ruangan.
2. Robot berhasil menghindari rintangan pada percobaan dengan satu rintangan sampai dengan tiga rintangan dan posisi rintangan berada di depan sensor yang mendeteksi rintangan (*sensor infrared*).
3. Robot hanya dapat berhasil sampai pada tujuan bila robot masih berada dalam lintasan dan jangkauan sumber cahaya (Lampu Bohlam 5 Watt).
4. Sensor dapat bekerja sesuai dengan yang diinginkan untuk intensitas cahaya di bawah 40 Lux.