

## **BAB V**

### **KESIMPULAN DAN SARAN**

Pada bab lima ini akan dibahas mengenai kesimpulan dan saran yang dapat diperoleh dari percobaan-percobaan yang telah dilakukan.

#### **V.1 KESIMPULAN**

1. Pengendalian WiRobot X80 untuk mencari ruangan menggunakan dinding dan pintu sebagai alat bantu navigasi.
2. Sensor kamera dari WiRobot X80 mampu mendeteksi perbedaan warna yang terdapat di sekitar pintu.
3. Sensor PIR (*Passive InfraRed Receiver*) dari WiRobot X80 dapat mendeteksi keberadaan manusia sampai pada jarak tertentu.

#### **V.2 SARAN**

1. Posisi sensor jarak ultrasonik lebih baik terletak pada posisi kanan dan kiri robot agar pembacaan nilai jarak lebih akurat.