

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

Pada bab ini berisi kesimpulan dari Tugas Akhir dan saran-saran yang perlu dilakukan untuk perbaikan di masa mendatang.

V.1 Kesimpulan

Dalam merealisasikan dan memrogram robot mobil *holonomic*, dapat disimpulkan beberapa hal seperti berikut :

1. Robot mobil yang menggunakan tiga buah *holonomic* dan dikendalikan dengan pengontrol mikro OOPic-R dapat dianalogikan seperti sebuah titik sehingga dapat bergerak ke segala arah tanpa mengubah posisi badan robot.
2. Pergerakan robot mobil *holonomic* tidak lurus karena adanya faktor kesalahan seperti : kurang akuratnya *output* sensor kompas dengan rata-rata kesalahan sebesar 8,894 derajat dan pembulatan nilai fungsi sinus dan kosinus pada OOPic-R.

V.2 Saran

Saran-saran yang dapat diberikan untuk perbaikan dan pengembangan Tugas Akhir ini di masa mendatang adalah :

1. Untuk perkembangan selanjutnya, robot mobil *holonomic* dapat menentukan arah pergerakan robot, kecepatannya pun dapat diperhitungkan.
2. Sensor jarak seperti Range Finder dapat ditambahkan pada robot sehingga dapat menghindari halangan.