

## **BAB V**

### **Kesimpulan dan Saran**

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

#### **5.1. Kesimpulan**

Dalam Tugas Akhir ini, dapat disimpulkan beberapa hal seperti berikut:

1. Perancangan dan realisasi pengendalian ASRS dengan menggunakan mikrokontroler AVR ATmega16 berhasil direalisasikan.
2. Dari pengujian sistem, rata-rata kesalahan pergeseran adalah 1,10 %.

#### **5.2. Saran**

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

1. Penggunaan motor yang lebih kuat dan pendesainan mekanik yang lebih baik.
2. Penyimpanan dan pengambilan posisi awal barang dapat dilakukan secara fleksibel tanpa harus berada pada satu lokasi tertentu.