

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

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

V.1 KESIMPULAN

Dengan memperhatikan data pengamatan dan analisis pada Bab IV, dapat disimpulkan bahwa:

1. Robot anjing dapat direalisasikan menggunakan 3 buah motor servo pada setiap kakinya dengan keterbatasan hanya dapat bergerak maju.
2. Sensor sentuh yang digunakan sangat sensitif terhadap sentuhan yang diberikan, berupa sentuhan jari tangan manusia, kain dan kabel.
3. Sensor gas yang dipakai kurang peka terhadap bau gas korek api karena sensor baru mendeteksi adanya bau gas sekitar 2 cm di depan sensor gas.
4. Rata-rata kecepatan robot anjing untuk berjalan maju kedepan adalah 4.56 langkah/detik.
5. Rata-rata jarak pindah yang ditempuh oleh robot anjing ini dari setiap langkahnya adalah 64.58 milimeter.

V.2 SARAN

Saran-saran yang dapat diberikan untuk perbaikan dan pengembangan dari realisasi robot anjing ini adalah sebagai berikut:

1. Untuk menghasilkan kinerja yang optimal sebaiknya digunakan perangkat yang memiliki *baud rate* yang sama.
2. Pengembangan struktur badan pada robot anjing ini agar dapat bergerak ke kanan dan ke kiri.
3. Sebaiknya digunakan sensor bau dan sensor suara yang memiliki sensitifitas lebih baik dibanding sensor-sensor yang digunakan sekarang.
4. Sensor kamera aplikasinya diperluas agar bisa mengambil gambar dan merekam *video*.