

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

Bab ini merupakan bab penutup yang membahas tentang kesimpulan dan saran – saran untuk perbaikan dan pengembangan lebih lanjut.

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil pengujian alat yang dirancang dan dibuat pada tugas akhir ini maka dapat diambil kesimpulan bahwa :

1. Perancangan kaki robot menggunakan atmega16 berhasil direalisasikan dan robot bisa berjalan sesuai dengan program
2. Kecepatan rata – rata maju adalah 0.045 meter/detik dan kecepatan rata – rata mundur adalah 0.043 meter/detik
3. Waktu rata – rata yang dibutuhkan untuk belok kanan adalah 4.90 detik dan waktu rata – rata yang dibutuhkan untuk belok kiri adalah 4.87 detik
4. Robot mampu maksimal menanjak sampai 25 derajat dan mampu maksimal melewati turunan sampai 25 derajat.

5.2 Saran

Setelah merancang, membuat dan mengevaluasi kaki robot pada tugas akhir ini maka penulis berharap tugas akhir ini dapat dikembangkan lebih lanjut lagi dengan beberapa saran sebagai berikut:

1. Robot yang dibuat bisa dikembangkan dengan menambahkan sensor seperti sensor ultrasonik untuk mendeteksi benda, sensor tekanan dan sebagainya.
2. Dapat menggunakan *wireless* untuk mengganti saklar dalam mengendalikan pergerakan dari robot.