

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan penelitian ini yang telah di lakukan oleh penulis dapat di ambil beberapa kesimpulan, yakni sebagai berikut:

1. Robot mulai bekerja apabila user robot menghidupkan power switch robot. Robot melakukan pemanasan mesin. Setelah itu sensor akan mulai mendeteksi garis dan bergerak mengikuti garis sesuai dengan yang di tentukan.
2. Robot akan berhenti apabila sensor tidak mendeteksi garis dan secara otomatis robot akan berhenti bergerak.
3. Hanya bergerak apabila mendeteksi garis.

5.2 Saran

Berdasarkan penelitian ini yang telah di lakukan oleh penulis ingin menyampaikan beberapa saran, yakni sebagai berikut:

1. Modul belum menjelaskan secara detail tentang pembuatan mekanik seperti casis, roda, rasio gear dan motor.
2. Kondisi garis yang dapat dilalui oleh robot ini belum memiliki variasi yang lengkap sehingga perlu diberikan tambahan kondisi agar robot dapat bekerja dengan maksimal.
3. Pengaplikasian dengan beraneka sensor seperti sensor suhu, ultasonic, dan sensor lain.