

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan penelitian yang telah dilakukan oleh penulis bahwa, dapat di ambil beberapa kesimpulan, yaitu sebagai berikut:

1. Robot mulai bekerja saat user menghidupkan power. Robot akan melakukan persiapan untuk bekerja sesuai perintah yang telah ditanamkan pada robot tersebut. Kemudian robot akan mulai bergerak mendeteksi halangan yang ada di depannya. Setelah robot menemukan halangan yang ada di depannya, robot secara otomatis bergerak mundur untuk menghindari halangan yang ada di depannya. Setelah robot menghindari halangan yang ada di depannya, robotpun akan mencari jalan untuk keluar dari halangan yang ada di sekelilingnya.
2. Robot ini merupakan prototype untuk diterapkan pada dunia pekerjaan yang diharapkan akan menggantikan tenaga manusia pada pekerjaan yang terbilang cukup membahayakan nyawa manusia.
3. Pengujian yang dilakukan pada robot tersebut telah terbukti, bahwa sensor dapat bekerja dengan baik dan mampu menghindari halangan yang ada di depannya. Robot tersebut pun mampu mencari jalan keluar dari berbagai halangan yang ada di sekitarnya.

5.2 Saran

Setelah melakukan perancangan, pengujian dan analisisnya, maka peneliti dapat mengambil beberapa saran tentang analisa MOVER yang dibuat oleh penulis yaitu sebagai berikut:

1. Dibutuhkan penelitian dan pengembangan lebih lanjut agar robot dapat dimanfaatkan untuk membantu manusia dalam pekerjaan yang sulit

dilakukan oleh tenaga manusia dalam hal mengurangi kecelakaan pada pekerjaan.

2. Pengembangan software yang bertujuan agar dapat mengontrol robot sesuai dengan keinginan dan dapat mengontrol robot dengan jarak yang jauh.
3. Penambahan kamera pemantau agar user dapat melihat kondisi area atau target yang akan dikerjakan oleh robot tersebut.

