BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Simpulan

Dari percobaan yang dilakukan, dapat diketahui faktor-faktor penentu berjalannya *robot*, yaitu :

- Dikarenakan intensitas penggunaan dalam berbagai pameran, penyesuaian nilai *count* diperlukan agar *robot* dapat kembali berjalan seperti saat pertama kali dibuat.
- *Initial position* dapat mempengaruhi kecepatan berjalannya *robot*.
- Dengan memberikan *delay* yang kecil akan mempercepat berjalannya *robot* dan sebaliknya apabila diberi *delay* lebih besar akan memperlambat berjalannya *robot*.
- *Delay* memiliki nilai optimum, sehingga pengecilan *delay* pada nilai tertentu tidak mempercepat berjalannya *robot*, bahkan sebaliknya akan memperlambat berjalannya *robot*.
- *Delay* optimum yang dipakai dalam percobaan adalah pada *delay* 1500.sedangkan pada *delay* 1000 banyak terdapat kekurangan seperti terjadi pemborosan baterai dan suhu pada regulator cepat panas.

5.1 Saran

- Dalam melakukan pengembangan cara berjalan *robot* sebaiknya diberikan penambahan sensor pada *robo*t sehingga memungkinkan untuk memperoleh umpan balik terhadap simpangan yang terjadi.
- Mengurangi berat badan *robot* dengan menganti kerangka *robot* menggunakan bahan plastik, yang sebelumnya kerangka robot masih menggunakan besi
- Perlu dirancang system pengukur kecepatan berjalannya *robot* dengan menggunanakan perangkat menyerupai *conveyor belt*.