

BAB V

PENUTUP

5.1. Kesimpulan

Dari hasil pengujian dan analisa, maka dapat ditarik kesimpulan yaitu :

1. Pada saat jarak rintangan >20 cm maka ketiga sensor ultrasonik tidak aktif sehingga robot akan bergerak maju. Sedangkan, pada saat jarak rintangan <20 cm maka dua dari ketiga sensor ultrasonik akan aktif. Ketika, sensor depan dan kanan aktif maka robot akan bergerak belok kiri, dan ketika sensor depan dan kiri aktif maka robot akan bergerak belok kanan.
2. Ketika nilai PWM motor kanan dan motor kiri sama besarnya, maka robot akan bergerak maju. Sedangkan, ketika nilai PWM motor kanan lebih besar daripada nilai PWM pada motor kiri, maka robot akan bergerak belok kiri. Begitu juga sebaliknya, ketika nilai PWM motor kiri lebih besar daripada nilai PWM pada motor kanan, maka robot akan bergerak belok kanan.

5.2. Saran

Untuk pengembangan dalam penelitian selanjutnya, sebaiknya sensor kiri pada robot *All Terrain* diaktifkan sehingga robot dapat mendeteksi halangan yang ada dibagian kiri robot.