BAB V KESIMPULAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil penelitian dan analisa dapat disimpulkan bahwa:

- 1. Penerapan Metode *Simple Maze* menghasilkan 1 buah robot *Maze Solver* dengan 3 buah sensor Sharp gp, 1 buah sensor kompas dan 2 buah motor dc.
- 2. *Mobile* robot *Maze Solver* dengan metode *Simple Maze* akan menemukan *finish*nya sendiri dengan prioritas telusur kiri pada labirin. Hasil penelitian dari pembahasan dan analisis diperoleh pada sensor kompas memiliki ketelitian 99,8%, dan persentase *error* sebesar 0,2%, pada pwm motor dengan set 40 nilai *error* pengukuran sebesar 1,75%.
- 3. Metode *Simple Maze* dapat diterapkan pada *mobile* robot *maze solver*. Robot dengan metode *Simple Maze*, waktu yang dibutuhkan untuk menyelesaikan tugas lebih cepat dibanding robot dengan metode konvensional.

5.2 Saran

Diharapkan untuk penelitian lebih lanjut dapat dilakukan penambahan rotary encoder pada robot, bertujuan agar robot bisa megetahui tiap-tiap cell serta dapat menyimpan data terakhir posisi keberadaannya dan penyempurnaan algoritma dengan maksud dapat terlaksana dimanapun start dan finish yang digunakan pada labirin.