

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil dan pembahasan dari Robot Pengambil dan Pengangkut Bola Mini Berdasarkan Warna Menggunakan Lego Mindstorms 51515, maka dapat disimpulkan bahwa :

1. Robot pengambil dan pengangkut bola mini berdasarkan warna ini menggunakan motor *medium*, sensor *ultrasonic* dan sensor warna.
2. Kepekaan sensor warna terhadap objek dari bola mini berwarna merah dan hitam, untuk kepekaan sensor *ultrasonic* terhadap objek dari bola mini berwarna adalah dalam jarak 24cm - 25cm.
3. Sistem kerja keseluruhan robot dalam pengambilan dan pengangkutan bola mini berwarna ini 50% berhasil dikarenakan robot tersebut tidak mengambil dan mengangkut bola mini berwarna lain selain warna merah, mendapatkan rata - rata waktu 36,50 detik.

5.2 Saran

Adapun saran yang dapat diberikan untuk pengembangan lebih lanjut sebagai penyempurnaan dari Robot Pengambil dan Pengangkut Bola Mini Berdasarkan Warna Menggunakan Lego Mindstorms 51515, diantara lain sebagai berikut :

1. Robot pengambil dan pengangkut bola mini berdasarkan warna ini diharapkan dapat dikembangkan dengan menggunakan teknologi yang terbaru.
2. Robot pengambil dan pengangkut bola mini berdasarkan warna ini hanya merupakan hasil dari simulasi, maka kedepannya robot pengambil dan pengangkut bola mini berdasarkan warna ini diharapkan dapat dibuat dengan bahan - bahan yang lebih kokoh, dan berkualitas sehingga dapat mengambil dan menangkut selain bola mini berwarna saja.