

BAB V

KESIMPULAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil pengujian yang dilakukan pada penelitian, dapat diambil beberapa kesimpulan:

1. Driver Motor bisa berfungsi dengan baik, dimana driver motor tersebut bisa berperan sebagai penggerak pada robot pengantar makanan line follower dalam pengontrolan kecepatan dan arah putaran motor.
2. Robot pengantar makanan ini tidak bisa mengangkat makanan dengan wadah yang besar karena *gripper* yang di pakai tidak terlalu besar

5.2 Saran

Berdasarkan rancang bangun robot pengantar makanan maka dibuatlah beberapa saran.

1. Untuk rancang bangun robot Arm pengantar makanan di restoran ditambahkan sensor warna agar dapat membedakan dan menentukan peletakkan meja pelanggan
2. Tambahkan sensor suhu agar robot dapat secara langsung mendeteksi makanan panas atau dingin