

BAB V

PENUTUP

1.1 Kesimpulan

Berdasarkan penjelasan Laporan Akhir ini, maka dapat ditarik kesimpulan sebagai berikut :

1. Alat pemotong rumput ini dapat digunakan dengan *smartphone Android* yang berfungsi untuk membantu pekerjaan manusia. Alat pemotong rumput ini menggunakan komponen seperti NodeMCU, Motor Driver BTS7960, dan modul step down.
2. Alat pemotong rumput ini berupa robot yang berbentuk segi empat dilengkapi dengan empat buah motor penggerak, serta satu motor pemotong untuk memotong rumput.
3. Kamera ESP32-Cam pada alat pemotong rumput ini dapat berfungsi dengan baik yaitu melakukan video siaran secara langsung guna memonitor target area yang akan di potong.
4. Jarak kontrol yang dapat dicapai oleh alat pemotong rumput berbasis *android* ini yaitu mencapai lebih dari 20 meter, bergantung pada jangkauan sinyal Wi-Fi yang dicapai oleh alat. Penggunaan aplikasi Blynk sebagai kontrol pergerakan pada alat dinilai cukup efektif ketika penggunaannya yang cukup mudah serta didesain cukup sederhana memudahkan pengguna untuk mengakses alat.

1.2 Saran

Adapun saran yang dapat penulis berikan untuk Laporan Akhir ini adalah sebagai berikut:

1. Pada saat penggunaan alat, pastikan jaringan Wi-fi yang digunakan dalam kondisi bagus, agar tidak terjadi lamanya jeda waktu alat merespon dari *smartphone android*.

2. Daya Baterai diusahakan dalam kondisi full, jika belum disarankan melakukan pengisian daya terlebih dahulu agar lat berjalan dengan maksimal.
3. Alat pemotong rumput ini masih bersifat semi oromatis sehingga kedepannya agar dapat dikembangkan kembali.