

## BAB V

### KESIMPULAN DAN SARAN

#### 5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil pengukuran, penelitian dan pembahasan pada alat pemilah barang, maka dapat disimpulkan :

1. Pada pengujian untuk menuju ke K1 membutuhkan bobot 78 cm dengan rute dari start langsung menuju ke K1, untuk menuju ke K2 membutuhkan bobot 68 cm dengan rute dari start langsung menuju ke K2, untuk menuju ke K3 membutuhkan bobot 114 cm dengan rute dari start langsung menuju ke K3, untuk menuju ke K4 membutuhkan bobot 141 cm dengan rute dari start menuju ke K1 lalu menuju ke K4, dan untuk menuju K5 membutuhkan bobot 195 cm dengan rute dari start menuju ke K3 lalu menuju ke K5.
2. Pada pengujian kecepatan robot saat menuju ruangan 1 adalah 4,07 detik, ruang 2 adalah 3,59 detik, ruang 3 adalah 5,56 detik. Ketiga ruangan memiliki tingkat keberhasilan 100% sedangkan untuk ruangan 4 memiliki kecepatan rata-rata 6,58 detik, dan ruangan 5 adalah 7,33 detik, ruangan 4 dan 5 memiliki tingkat keberhasilan 71,42%
3. Pada pengujian objek berdasarkan waktu didapatkan hasil merata dalam satuan detik namun pengaruh dari simpangan pada jalur cukup signifikan dikarenakan dapat memperlambat pergerakan robot.
4. Permukaan juga mempengaruhi *Line* sensor, cari di tempat yang rata untuk pengujian karna permukaan tidak rata mempengaruhi bacaan sensor, dan juga pencahayaan harus cukup untuk tingkat keberhasilan yang lebih baik lagi.

## 5.2 Saran

Saran penulis dapat disampaikan pada pembaca agar mendapatkan hasil yang lebih baik yang telah dibuat dalam Laporan Akhir ini adalah:

1. Sebaiknya robot distribusi diperbanyak dengan metode yang berbeda, agar lebih meningkatkan pengetahuan dan pelatihan untuk mahasiswa yang mau mempelajarinya

2.