

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Setelah melakukan pengujian dan penganalisaan terhadap data yang telah didapat pada *nurse assistant robot* maka diperoleh kesimpulan sebagai berikut:

1. Sistem perancangan dan pembuatan dalam Rancang Bangun *Nurse Assistant Robot Prototype* di Rumah Sakit Berbasis *Human Follower* menggunakan sensor ultrasonik sebagai pendeteksi objek untuk mengaktifkan motor, objek yang dimaksud ialah manusia. Sensor ultrasonik dapat mendeteksi objek dengan jarak 1cm dan maksimal 50cm. Perbandingan persentase *error* yang terbaca oleh sensor ultrasonik dapat dideteksi dengan baik.
2. Nilai *error* rotasi motor per menit yang dihasilkan oleh motor large B dan C berkisar pada 0,7% hingga 8,67% yang artinya motor *large* bekerja dengan baik.

5.2 Saran

Pada saat pengujian terhadap *nurse assistant robot* berbasis *human follower* ini masih banyak mengalami kekurangan yaitu objek yang dideteksi oleh robot sulit dideteksi ketika jarak antara robot dan manusia tidak menentu atau bergerak tidak beraturan. Dari kekurangan tersebut terdapat sebuah saran yaitu agar sensor ultrasonik dapat dikembangkan lagi dalam hal program agar dapat mendeteksi dengan lebih baik.