

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Kesimpulan yang di dapat dari seluruh tahapan pada proses pembuatan serta seluruh yang telah di jelaskan pada Bab I sampai Bab IV sebelumnya, yaitu :

1. Jarak kontrol pada Robot pengintai ini ± 50 meter. Apabila Melebihi jarak pancaran router, maka robot pengintai tidak lagi mampu merespon dengan baik bahkan tidak teridentifikasi.
2. *Router* WRT54GL dimanfaatkan sebagai media komunikasi wireless yang akan merutekan jalur untuk proses pengiriman data sehingga data yang dikirimkan akan sampai pada Arduino tanpa kesalahan rute atau jalur. Sinyal yang terbentuk pada saat frekuensi 2,3 KHz – 3,2 KHz.
3. Pengujian pada Arduino menghasilkan output digital yang stabil atau konstant berkisar antara 0,4 volt sebagai *input* bagi *Driver Relay* untuk mengaktifkan motor.

5.2 Saran

1. Robot Pengintai Berbasis Komunikasi Wireless Router WRT54GL ini akan beroperasi ketika dihidupkan dan akan berhenti saat dimatikan dan untuk beroperasi kembali, dimulai dari awal (nol). Maka dari itu robot pengintai ini dapat dikembangkan dengan memanfaatkan fasilitas memori pada Router sehingga didapat Robot Pengintai yang lebih baik
2. Pada sistem komunikasi serial MAX232, selanjutnya dapat digunakan tipe lain yang lebih baik untuk meminimalisir kesalahan dan menghasilkan komunikasi yang baik.
3. Untuk pengembangan berikutnya dapat pula memanfaatkan perangkat router ini dengan memperluas daerah jangkauan dengan mengatur besar frekuensi pancaran atau dengan menambah beberapa perangkat jaringan komputer lainnya.