**BAB V**

**KESIMPULAN DAN SARAN**

**5.1 Kesimpulan**

1. Pada prinsip kerja *IP Camera* TL-SC2020, pengaruh jarak robot ke *User/*Laptop mempengaruhi hasil gambar yang dihasilkan *IP Camera* TL-SC2020, dimana persentase penurunan hasil gambar dari jarak 1 – 40 meter yaitu 9,3 %.
2. Kualitas hasil gambar pada ruangan terang lebih besar 23,7 KB dari ruangan berkondisi redup dan 39,8 KB dari ruangan berkondisi gelap.
3. Besarnya resolusi gambar pada *IP Camera* TL-SC2020 berbanding lurus dengan kapasitas hasil video yang dihasilkan.

**5.2 Saran**

1. Robot pengintai dengan komunikasi *wireless* berbasis mikrokontroler *Arduino* menggunakan sistem komunikasi secara *offline* atau tanpa koneksi internet, maka robot ini dapat dikembangkan lagi dengan menambahkan suatu modem agar sistem komunikasi dari robot bisa secara *online* atau terkoneksi internet sehingga hasil gambar dari *IP Camera* bisa langsung ter-*upload* ke *internet.*
2. Pengembangan selanjutnya dengan menggunakan jenis *router* lain dengan pancaran sinyal *wi-fi* yang lebih jauh sehingga pengontrolan robot lebih efisien lagi.