

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan dari pembahasan dan analisa rangkaian robot *wall follower* Pemadam api maka dapat di ambil kesimpulan sebagai berikut :

1. Prototype Robot Pemadam Api dapat memadamkan api dengan Baik sesuai dengan program yang telah diberikan ke Arduino Mega.
2. Navigasi arah Robot dengan Sensor Ultrasonik Bekerja dengan lancar.
3. Keakuratan sistem dengan memakai kamera dan memakai flame sensor didapatkan baik dengan melihat keberhasilan robot mematikan api pada seluruh percobaan dalam scenario
4. Penggunaan tank chasis cocok diberbagai kondisi

5.2 Saran

Adapun saran – saran yang dapat diberikan adalah :

1. pemilihan jenis komponen dan alat yang tepat harus lebih di pertimbangkan karena akan menentukan cara kerja robot.
2. Untuk pengembangan yang akan datang diharapkan robot juga dapat mendeteksi korban-korban pada bencana alam.
3. Jika ingin menerapkan dalam dunia nyata maka diperlukan penyesuaian kembali dalam bentuk layar dan VR demi kesempurnaan dengan fungsi manual dan pada robot tersebut di dunia nyata.