

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil pengukuran dan analisa pada “Aplikasi *Driver* Motor DC Tipe L293D pada *Line Follower Robot* sebagai Pramusaji”, maka diperoleh kesimpulan sebagai berikut.

- Pada robot *line follower*, arah putaran daripada motor dc ditentukan oleh input sensor proximity atau sensor garis.
- Untuk mendapatkan output yang stabil diperlukan tegangan 12 Volt untuk *supply* motor dc. Sedangkan untuk input *supply* hanya diperlukan tegangan 5 Volt.
- Pada driver motor dc l293d tegangan mengalami penurunan ketika dibebani oleh motor dc, hal ini disebabkan terjadi rugi-rugi tegangan ketika motor dc bekerja.

5.2 Saran

Adapun saran yang dapat penulis berikan sebagai berikut.

- Dalam menggunakan motor DC perlu diperhatikan *supply* tegangan yang diberikan serta keadaan tempat motor berlintas, karena hal-hal tersebut dapat mempengaruhi kinerja motor.
- Untuk pengembangan robot pramusaji dapat dibuat sekaligus menjadi kasir dengan mendeteksi pembayaran uang yang diberikan oleh pemesan, serta menambahkan lengan robot agar robot dapat mengambil dan meletakkan makanan secara otomatis.