

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan data dan analisa diatas, dapat disimpulkan bahwa:

1. Komunikasi untuk menggunakan *joystick wireless* ini adalah komunikasi SPI (*Serial Peripheral Interface*) dimana komunikasi ini mempunyai 3 komponen penting yaitu MISO (*Master In Slave Out*) , MOSI (*Master Out Slave In*) , dan SCK (*System Clock*). Yang bertindak sebagai *Master* adalah mikrokontroller AVR ATMEGA 8535, sedangkan yang bertindak sebagai *Slave* adalah *Joystick Wireless*.
2. Data setiap tombol *digital* pada *joystick* memiliki bit data yang berbeda beda.
3. Data yang dikirimkan *joystick* adalah data dengan bit aktif rendah atau aktif dengan *logic "0"*.

5.2 Saran

Saran dari penulis sendiri adalah agar robot pengintai ini diberikan lebih banyak sensor ultrasonik pada *body* robot, sehingga keamanan mekanik dan elektronik robot lebih terjaga. Dan pembuatan mekanik robot lebih diperbaiki atau di *upgrade* sehingga robot terlihat lebih menarik.